

日 本 国 特 許 庁
PATENT OFFICE
JAPANESE GOVERNMENT



別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出 願 年 月 日
Date of Application:

2000年 6月26日

出 願 番 号
Application Number:

特願2000-191580

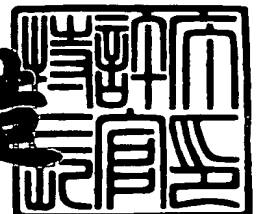
出 願 人
Applicant(s):

株式会社リコー

2001年 3月23日

特許庁長官
Commissioner,
Patent Office

及 川 耕 造



出証番号 出証特2001-3022230

【書類名】 特許願

【整理番号】 0003704

【提出日】 平成12年 6月26日

【あて先】 特許庁長官 殿

【国際特許分類】 H04N 1/40
H04N 1/48

【発明の名称】 画像処理、読取、形成およびカラー複写、の各装置

【請求項の数】 20

【発明者】
【住所又は居所】 東京都大田区中馬込 1 丁目 3 番 6 号 株式会社リコー内
【氏名】 山 川 慎 二

【特許出願人】
【識別番号】 000006747
【氏名又は名称】 株式会社リコー
【代表者】 桜 井 正 光

【代理人】
【識別番号】 100076967
【弁理士】
【氏名又は名称】 杉 信 興

【手数料の表示】
【予納台帳番号】 014362
【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】
【物件名】 明細書 1
【物件名】 図面 1
【物件名】 要約書 1
【包括委任状番号】 9808723

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 画像処理、読取、形成およびカラー複写、の各装置

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

画像データに基づいて、画像レベルが低い白のとき白地情報を高レベルとし、色成分レベル差がある色地を検出すると該白地情報を下げ、該白地情報に基づいて白領域を検出する白領域検出手段と、該白領域検出手段が白領域と検出しない領域を非文字エッジ領域と検出する非文字エッジ判定手段と、を含む画像認識手段；および、

該画像認識手段の判定に応じた、高画質にするための処理を画像データに施す手段；

を備える画像処理装置。

【請求項 2】

前記白領域検出手段は、画像データを閾値と比較して白か否を表す情報を生成する手段を含み、この情報が白を表すとき前記白地情報を高レベルとし；画像処理装置は更に、該閾値を調整する手段を含む；請求項 1 記載の画像処理装置。

【請求項 3】

前記白領域検出手段は、注目画素の色成分画像データのレベル差が設定値以上であって、しかも、注目画素を中間点あるいは略中間点としてその両側に分布する片方の周辺画素と他方の周辺画素が共に閾値以下または共に閾値を超えるときに、色地を表す情報を生成する色地検出手段を含み、該色地検出手段が色地を表す情報を生成すると、白地情報を下げる、請求項 1 記載の画像処理装置。

【請求項 4】

画像処理装置は更に、前記閾値を調整する手段を含む；請求項 3 記載の画像処理装置。

【請求項 5】

前記白領域検出手段は、色成分画像データのいずれのレベルも第 1 閾値より小さいと白を表す白地判定情報を生成する白地検出手段、黒濃度に敏感な画像データのレベルが第 2 閾値より小さいと白を表す白判定情報を生成する 2 値化手段お

よび色成分画像データに色成分レベル差がある色地を検出する色地検出手段を含み、該白地検出手段が白地判定情報を生成するときに高レベルの白地情報を生成し、その後、白地検出手段が白地判定情報を生成しない場合に、該色地検出手段が色地を検出するときは該白地情報を下げ、色地を検出せず該2値化手段が白判定情報を生成するときは該白地情報を上げる、請求項1乃至4のいずれかに記載の画像処理装置。

【請求項6】

カラー画像の黒濃度に敏感な画像データにエッジ強調処理を施すフィルタ手段と、

その出力データに基づいて、低濃度画素のデータすなわち白データを検出する白データ検出手段、カラー画像の各色成分画像データに色成分レベル差がある色地を検出する手段、および、該色地検出手段が色地非検出であることを少なくとも1つの前提にした、前記白データ検出結果に対するパターンマッチングにより、白画素を検出して白領域を区画する白パターンマッチング手段、を含む白領域検出手段と、

該白領域検出手段が白領域としない領域を非文字エッジ領域と検出する非文字エッジ判定手段と、

を含む画像認識手段；および、

該画像認識手段の判定に応じた、高画質にするための処理を画像データに施す手段；

を備える画像処理装置。

【請求項7】

カラー画像の黒濃度に敏感な画像データにエッジ強調処理を施すフィルタ手段と、

その出力データに基づいて、低濃度画素のデータすなわち白データを検出する白データ検出手段、カラー画像の各色成分画像データに色成分レベル差がある色地を検出する手段、該色地検出手段が色地非検出かつ前記白データ検出手段が白データを検出すると、白程度が高い値を示す白地情報を算出する白地情報算出手段、および、色地非検出かつ白地情報が設定値以上の値であるとパターンマッチ

ングにより白画素を検出して白領域を区画する白パターンマッチング手段、を含む白領域検出手段と、

該白領域検出手段が白領域としない領域を非文字エッジ領域と検出する非文字エッジ判定手段と、

を含む画像認識手段；および、

該画像認識手段の判定に応じた、高画質にするための処理を画像データに施す手段；

を備える画像処理装置。

【請求項 8】

カラー画像の黒濃度に敏感な画像データにエッジ強調処理を施すフィルタ手段と、

その出力データに基づいて、低濃度画素のデータすなわち白データを検出する白データ検出手段、カラー画像の各色成分画像データに色成分レベル差がある色地を検出する手段、前記黒濃度に敏感な画像データが表す画像の濃度起伏の谷白画素を検出する谷白画素検出手段、および、色地非検出かつ谷白画素を検出していることを開始条件にした前記白データ検出結果に対するパターンマッチングにより白画素を検出して白領域を区画する白パターンマッチング手段、を含む白領域検出手段と、

該白領域検出手段が白領域としない領域を非文字エッジ領域と検出する非文字エッジ判定手段と、

を含む画像認識手段；および、

該画像認識手段の判定に応じた、高画質にするための処理を画像データに施す手段；

を備える画像処理装置。

【請求項 9】

カラー画像の黒濃度に敏感な画像データにエッジ強調処理を施すフィルタ手段と、

その出力データに基づいて、低濃度画素のデータすなわち白データを検出する白データ検出手段、カラー画像の各色成分画像データに色成分レベル差がある色

地を検出する手段、前記黒濃度に敏感な画像データが表す画像の濃度起伏の谷白画素を検出する谷白画素検出手段、色地非検出かつ前記白データ検出手段が白データを検出すると、白程度が高い値を示す白地情報を算出する白地情報算出手段、および、色地非検出かつ白地情報が設定値以上の値であるとき、および、色地非検出かつ谷白画素を検出しているときに、パターンマッチングにより白画素を検出して白領域を区画する白パターンマッチング手段、を含む白領域検出手段と

該白領域検出手段が白領域としない領域を非文字エッジ領域と検出する非文字エッジ判定手段と、

を含む画像認識手段；および、

該画像認識手段の判定に応じた、高画質にするための処理を画像データに施す手段；

を備える画像処理装置。

【請求項 1 0】

前記白パターンマッチング手段は、色地非検出かつ白地情報が設定値以上の値であるときと、白地情報が該設定値より低いと、極低値のもう 1 つの設定値以上であってしかも色地非検出かつ谷白画素を検出しているときに、パターンマッチングにより白画素を検出して白領域を区画する、請求項 9 の画像処理装置。

【請求項 1 1】

前記画像認識手段は、エッジを検出するエッジ検出手段を更に含み、前記非文字エッジ判定手段は、該エッジ検出手段がエッジと検出しない領域を非文字エッジ領域と検出する、請求項 1 ～ 1 0 のいずれかの画像処理装置。

【請求項 1 2】

前記画像認識手段は、網点を検出する網点検出手段を更に含み、前記非文字エッジ判定手段は、該網点検出手段が網点と検出した領域を非文字エッジ領域と検出する、請求項 1 ～ 1 0 のいずれかの画像処理装置。

【請求項 1 3】

前記画像認識手段は、エッジを検出するエッジ検出手段および網点を検出する網点検出手段を更に含み、前記非文字エッジ判定手段は、前記白領域検出手段が

前記白領域と検出し、エッジ検出手段がエッジと検出し、しかも網点検出手段は網点と検出しない領域を文字エッジ領域と検出し、前記白領域検出手段が前記白領域とは検出しない領域、エッジ検出手段がエッジと検出しない領域および網点検出手段が網点と検出した領域を非文字エッジ領域と検出する、請求項 1 ～ 1 0 のいずれかの画像処理装置。

【請求項 1 4】

前記網点検出手段は、カラー画像の黒濃度に敏感な第 1 画像データが表す画像の網点ピークを検出する第 1 網点ピーク検出手段、第 1 画像データの感度が低い色成分に感度がある第 2 画像データが表す画像の網点ピークを検出する第 2 網点ピーク検出手段、および、第 1 および第 2 網点ピーク検出手段が検出した網点ピークの数の小領域毎にカウントして網点領域か否を判定する手段、を含む上記請求項 1 2 又は請求項 1 3 の画像処理装置。

【請求項 1 5】

第 1 画像データは G 画像データである、請求項 1 4 の画像処理装置。

【請求項 1 6】

第 2 画像データは、B 画像データである、請求項 1 5 の画像処理装置。

【請求項 1 7】

請求項 1 ～ 1 6 のいずれかの画像処理装置と、原稿画像を色分解して読み取って画像データを生成して該画像処理装置に与えるカラーキャナと、を備える画像読取り装置。

【請求項 1 8】

請求項 1 ～ 1 6 のいずれかの画像処理装置と、その出力画像データを用紙上にプリントアウトするカラープリンタを備える、画像形成装置。

【請求項 1 9】

請求項 1 ～ 1 6 のいずれかの画像処理装置と、原稿画像を色分解して読み取って画像データを生成して該画像処理装置に与えるカラーキャナと、該画像処理装置の出力画像データを用紙上にプリントアウトするカラープリンタを備える、カラー複写装置。

【請求項 2 0】

外部からのプリント指示コマンドを解析して前記プリンタにて外部からの画像情報をプリントアウトするプリンタコントローラを更に備える、請求項 19 のカラー複写装置。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、与えられる入力画像データ例えば R, G, B 画像データを、出力用の画像データたとえば c, m, y とブラック bk の画像データに変換する画像処理装置、これに該入力画像データを与えるカラーレスキャナを組合せた画像読取装置、該画像処理装置にプリンタを組合せた画像形成装置、該画像処理装置にカラーレスキャナおよびカラープリンタを組合せたカラー複写装置、ならびに、該カラー複写装置に、パソコンなどの外部機器から与えられる画像情報およびプリント指示に対応して該カラープリンタを使用して画像情報をプリントアウトするプリンタコントローラを組合せたカラー複合複写装置、に関し、特に、入力画像データが表す文字画および線画（これら 2 値的な画像を単に文字と称す）とその背景を高品質な画像にするための画像データ処理に関する。

【0002】

【従来技術】

特開平 2 - 2 9 4 8 8 4 号公報は、色成分画像データの最低レベルのものに基づいて文字領域を判別する像域分離を開示し、特開平 2 - 2 9 5 3 5 7 号公報は、色成分画像データの最低レベルのものに基づいて網点領域を判別する像域分離を開示し、また、特開平 2 - 2 9 5 3 5 8 号公報は、色成分画像データの最低レベルのものに基づいて中間調領域を判別している。

【0003】

特開平 1 0 - 2 3 2 5 1 号公報には、画像データを 3 値化して白領域および黒領域を抽出し、これらの領域にパターンマッチングを適用して線画エッジを抽出する画像処理装置が開示されている。

【0004】

特開平 1 0 - 1 0 8 0 1 2 号公報には、入力画像データがエッジ領域、網点領

域あるいは白背景領域であるかを検出して、各領域検出の結果から文字領域か絵柄領域かを判定する像域分離装置が開示されている。

【 0 0 0 5 】

特開平 3 - 6 4 2 5 1 号公報には、エッジ判定のための主走査方向濃度変化検出スライスレベル T 1，副走査方向濃度変化検出スライスレベル T 2 および斜め方向濃度変化検出スライスレベル T 3 並びに網点判定スライスレベル T 4 を、オペレータが操作する S E G 信号で制御して、文字／絵柄の判定を調整して結果として画像処理の文字優先／写真優先を調整する制御が開示されている。

【 0 0 0 6 】

なお、特開平 5 - 2 9 2 3 1 2 号公報には、網点ピーク画素を検出し、検出した網点ピーク画素の、小領域上の分布数を計数し計数値を閾値と比較して、該小領域が網点領域か否かを判定する網点領域分離装置が開示されている。特開平 9 - 2 4 7 4 8 1 号公報には、C，M，Y 画像データのそれぞれ後とに網点判定を行う網点検出を開示している。

【 0 0 0 7 】

特許第 2 8 5 6 8 6 7 号明細書には、黒文字エッジ領域に囲まれた絵柄領域を黒文字領域としてそこに黒単色を割り付けるカラー画像処理装置が開示されている。

【 0 0 0 8 】

特開平 7 - 9 5 3 9 7 号公報には、単色画像処理において、高濃度太文字の太線内部の白ぬけを防ぎしかも小文字のボケを防ぐために、エッジおよび高濃度領域を検出し、所定距離内のエッジで挟まれた高濃度領域を文字領域と識別しそれ以外の高濃度領域は非文字領域と識別して、各領域対応の画像処理を施す原稿読取り装置が開示されている。

【 0 0 0 9 】

【発明が解決しようとする課題】

従来の像域分離では、薄い色地上の文字や新聞などで文字エッジまわりを白領域と判定することがある。原因は、文字のボケを復元するために画像データにエッジ強調のフィルタ処理をするが、下地色に色がついていると、文字の周りの下

地のレベルが下がって、白地レベルとなってしまう。白領域の判定を行う際にはこの文字エッジ周辺を白地レベルとして処理するので、文字の周りの下地色を白領域と判定することがある。これが連続であるとあまり目立たないが、裏映りなどで地ムラがあるときには、白地／色地の判定が文字の周りに混在して薄い色地にばらばらあるいはちりちりと白地が分散して目障りになることがある。また、白判定しないような白領域検出用のマッチングパターンを作ると、線が密集していると線間領域の白地を白領域と判定しなくなる。

【 0 0 1 0 】

文字エッジの検出に、濃度の高低、輝度、G（グリーン）信号など、黒濃度に感度が高い画像データを使用すると、色と相関のない信号であるために、薄い色特にY（イエロー：黄色）の検出が困難であった。また、従来技術では、カラーキャナが発生するR（レッド）、G（グリーン）、B（ブルー）各色成分信号の最小値を取ったりして、特徴量を抽出していたが、3つの信号を使用すると読み取り時の位置ずれなどの影響を受けるので、原稿の明るいところや暗いところは、読み取り位置がずれるためエッジ強調気味になる。特に印刷物の網点スクリーン角があるので、影響力は大きい。また、エッジ抽出時には、読み取った時の画像データのボケを元に戻すためにエッジ強調フィルタ処理を行うが、色毎にボケ特性が違うので、処理フィルタは色毎に行ったほうがよい。

【 0 0 1 1 】

本発明は、文字およびその周りの再現画質を高くすることを第1の目的とする。具体的には、画像データをエッジ強調処理する結果、薄い色地上の文字や新聞などで文字のエッジまわりを白領域と誤処理する可能性を低減することを第2の目的とし、線が密集しているところの文字エッジ検出精度を高くし再現信頼性を高くすることを第3の目的とし、原稿の地濃度に対応して文字寄り／絵柄（写真）寄りに文字エッジ／絵柄判定の確実性を切換えもしくは調整可能にすることを第4の目的とする。エッジ検出に用いる画像データの感度が低い色地上、たとえば黄色地上、の文字を非文字エッジ処理（絵柄処理）することを第5の目的とし、該色地の網点上文字を非文字エッジ処理（絵柄処理）することを第6の目的とする。

【 0 0 1 2 】

【課題を解決するための手段】

(1) 画像データに基づいて、画像レベルが低い白（白地／2 値化白）のとき白地情報（MS）を高レベルとし（図5のステップ3，4／7－10）、色成分レベル差がある色地を検出すると該白地情報（MS）を下げ（図5のステップ6－13）、該白地情報（MS）に基づいて白領域を検出する白領域検出手段（323）と、該白領域検出手段が白領域と検出しない領域を非文字エッジ領域と検出する非文字エッジ判定手段（326a）と、を含む画像認識手段（320）；および、

該画像認識手段（329の判定に応じた、高画質にするための処理を画像データに施す手段（330～390）；
を備える画像処理装置（IPU300）。

【 0 0 1 3 】

なお、理解を容易にするためにカッコ内には、図面に示し後述する実施例の対応要素の符号または対応事項を、参考までに付記した。以下も同様である。

【 0 0 1 4 】

これによれば、白と読取った領域が白領域検出手段（323）によって、文字エッジ（文字）が含まれる白領域と検出される確率が高く、非白と読取った領域が非白領域と検出されてそこが非文字エッジ判定手段（326a）によって非文字エッジ領域（写真を含む絵柄領域）と検出される確率が高い。

【 0 0 1 5 】

色成分レベル差がある色地を検出すると白地情報（MS）を下げるので、色地を白領域と検出する誤認が低減し、文字のそとの色地を白領域（文字エッジ）と誤認する確率が低減するので薄い色地上の文字や新聞などで文字のエッジまわりを白領域と誤処理する可能性が低減し、文字周りの再現画質が高くなる。

【 0 0 1 6 】

【発明の実施の形態】

(2) 前記白領域検出手段（323）は、画像データを閾値（ $t_{hws s} / t_{hws b}$ ）と比較して白か否を表す情報（白地判定信号／2 値化白判定信号）を

生成する手段 (3 2 3 b / 3 2 3 a) を含み、この情報が白を表すとき前記白地情報 (MS) を高レベルとし；画像処理装置は更に、該閾値 ($t_{hws s} / t_{hws b}$) を調整する手段 (OPB, 1 0, 3 5 7) を含む。

【 0 0 1 7 】

これによれば、調整手段 (OPB, 1 0, 3 5 7) によって閾値 ($t_{hws s} / t_{hws b}$) の値を調整することによって、画像処理の文字優先／写真優先を調整することができる。例えば、閾値 ($t_{hws s} / t_{hws b}$) を高くすると比較的の高い地濃度を白と読取り、これにより白領域 (文字領域) と検出する確率が高くなり、文字優先傾向となる。逆に、閾値 ($t_{hws s} / t_{hws b}$) を低くすると比較的の低い画像濃度を非白と読取り、その領域が非白領域と検出されてそこが非文字エッジ判定手段 (3 2 6 a) によって非文字エッジ領域 (写真を含む絵柄領域) と検出される確率が高くなり、写真優先傾向となる。原稿の地濃度に対応して調整手段 (OPB, 1 0, 3 5 7) によって閾値 ($t_{hws s} / t_{hws b}$) の値を適切に調整することによって、文字およびその周りの再現画質を高くすることができしかも写真などの絵柄画像の再現画質も高くすることができる。

(3) 前記白領域検出手段 (3 2 3) は、注目画素 (図 1 1 の X) の色成分画像データのレベル差が設定値 (t_{hc}) 以上であって、しかも、注目画素を中間点あるいは略中間点としてその両側に分布する片方の周辺画素 (Δ) と他方 (\square) の周辺画素が共に閾値 ($t_{hw c}$) 以下または共に閾値 ($t_{hw c}$) を超えるときに、色地を表す情報 (色地判定信号 d) を生成する色地検出手段 (3 2 3 b) を含み、該色地検出手段 (3 2 3 b) が色地を表す情報 (色地判定信号 d) を生成すると、白地情報 (MS) を下げる。

【 0 0 1 8 】

例えば黒画像のエッジのそとに色成分ずれによる色付きを生じる場合には、その色付き領域では、注目画素が色画素 (色成分画像データのレベル差が設定値以上) であっても、片方の周辺画素 (Δ) と他方 (\square) の周辺画素が、黒と白に分かれるので、色地検出手段 (3 2 3 b) はそこを色地とは検出しない。これにより、そこが白領域と検出されて文字エッジ処理される確率が高く、文字周りの再

現画質を高くすることができる。

【 0 0 1 9 】

一方、注目画素 (×) が色画素、しかもその両側の周辺画素 (△, □) も色画素であるときには注目画素が色地と検出されて、そこは非白領域 (絵柄領域) と検出されて絵柄処理される確率が高く、画像データをエッジ強調処理する結果薄い色地上の文字や新聞などで文字のエッジまわりを白領域と誤処理する可能性が低減し、エッジ検出に用いる画像データの感度が低い色地上たとえば黄色地上の文字を非文字エッジ処理 (絵柄処理) する可能性が高くなる。

【 0 0 2 0 】

更には、注目画素 (×) が色画素であるがその両側の周辺画素 (△, □) は白であるときにも注目画素が色地と検出され、線が込み入ったところでも、薄い色画素を色地として検出することができる。線が込み入ったところでは、本来白いところが完全に白に読み取られないが、色成分画像データのレベル差が設定値 (t_{hwc}) 未満であると色画素と見ないので、周辺画素 (△, □) が白かを見る閾値 t_{hwc} を濃度を見る閾値例えば $t_{hws s} = 40$, $t_{hws b} = 50$ に対し、例えば $t_{hwc} = 20$ と厳しく設定して背景 (△, □) が白かを厳密にチェックして薄い色画素を色地として正確に検出することができる。

【 0 0 2 1 】

(4) 上記 (3) の画像処理装置は更に、前記閾値 (t_{hwc}) を調整する手段 (OPB, 10, 357) を含む。例えば閾値 t_{hwc} を低くすると、背景すなわち両側の周辺画素 (△, □) を共に色画素と検出して注目画素を色地と検出する確率が高くなって、写真優先傾向となる。逆に、閾値 t_{hwc} を高くすると白領域と検出する確率が高くなって、文字優先傾向となる。原稿の地濃度に対応して調整手段 (OPB, 10, 357) によって閾値 t_{hwc} の値を適切に調整することによって、文字およびその周りの再現画質を高くすることができしかも写真などの絵柄画像の再現画質も高くすることができる。

【 0 0 2 2 】

(5) 前記白領域検出手段 (323) は、色成分画像データ (R, G, B) のいずれのレベルも第1閾値 ($t_{hws s}$) より小さいと白 (白地) を表す白地判

定情報（白地判定信号）を生成する白地検出手段〔3 2 3 bの1.）RGB白地検出〕，黒濃度に敏感な画像データ（G）のレベルが第2閾値（ t_{hwsb} ）より小さいと白（2値化白）を表す白判定情報（2値化白判定信号）を生成する2値化手段（3 2 3 a）および色成分画像データに色成分レベル差がある色地を検出する色地検出手段〔3 2 3 bの2.）色地検出〕を含み、該白地検出手段〔1.）RGB白地検出〕が白地判定情報を生成するときに高レベルの白地情報（MS）を生成し（図5のステップ3，4）、その後、白地検出手段〔1.）RGB白地検出〕が白地判定情報を生成しない場合に、該色地検出手段〔2.）色地検出〕が色地を検出するときは該白地情報（MS）を下げ（図5のステップ6-13）、色地を検出せず該2値化手段（3 2 3 a）が白判定情報（2値化白判定信号）を生成するときは該白地情報（MS）を上げる（図5のステップ6～10）、上記（1）乃至（4）のいずれかに記載の画像処理装置。

【0023】

これによれば、色成分画像データ（R，G，B）のいずれのレベルも第1閾値（ $t_{hws s}$ ）より小さい白（白地）のときに高レベルの白地情報（MS）が生成され、この白地から色地に切換ると白地情報（MS）が下げられるが、白地でなくなっても色地でもないときは、黒濃度に敏感な画像データ（G）のレベルが第2閾値（ $t_{hws b}$ ）より小さい白（2値化白）であると白地情報（MS）が上げられる。

【0024】

これにより白地情報（MS）は、色成分画像データ（R，G，B）のそれぞれが第1閾値（ $t_{hws s}$ ）より小さい白であるか否かによつて白／非白と2値的に切換ることが無く、該非白にきりかわっても黒濃度に敏感な画像データ（G）のレベルが第2閾値（ $t_{hws b}$ ）より小さいと白地情報（MS）の降下はなく、白地情報（MS）の色成分画像データ（R，G，B）のそれぞれが第1閾値（ $t_{hws s}$ ）より小さい白であるか否かの白／非白に対してヒステリシスを持つ変化となり、原稿に裏映りなどの地濃度ムラがあっても、白領域（文字領域）／非白領域（絵柄領域）が混在する検出の可能性が低減し、背景が薄い色地のときに原稿の細かい地ムラに連動して細かい白抜けがばらばらとあるいはちりちりと

現われる可能性が低減する。

【 0 0 2 5 】

(6) カラー画像の黒濃度に敏感な画像データ (G) にエッジ強調処理を施すフィルタ手段 (3 2 1) と、

その出力データに基づいて、低濃度画素のデータすなわち白データ (2 値化白) を検出する白データ検出手段 (3 2 3 a), カラー画像の各色成分画像データ (R, G, B) に色成分レベル差がある色地を検出する手段 (3 2 3 b)、および、該色地検出手段 (3 2 3 b) が色地非検出であることを少なくとも1つの前提にした、前記白データ検出結果に対するパターンマッチングにより、白画素を検出して白領域を区画する白パターンマッチング手段 (3 2 3 d)、を含む白領域検出手段 (3 2 3) と、

該白領域検出手段 (3 2 3) が白領域としない領域を非文字エッジ領域と検出する非文字エッジ判定手段 (3 2 6 a) と、

を含む画像認識手段 (3 2 0) ; および、

該画像認識手段の判定に応じた、高画質にするための処理を画像データに施す手段 (3 3 0 ~ 3 9 0) ;

を備える画像処理装置 (I P U 3 0 0) 。

【 0 0 2 6 】

パターンマッチングを用いて白領域検出する対象の画像データ (G) の感度が低い色成分を含む各色成分画像データ (R, G, B) に基づいて色地検出手段が色地か否を検出して、色地非検出であることを条件に、画像データ (G) を対象にしたパターンマッチングで白領域検出を行うので、白領域でないところを白領域と検出する誤認が低減し、白領域検出の信頼性が高い。画像データ (G) の感度が低い薄い色地たとえば黄色地上の文字を文字エッジとしてしまう可能性が低減する。換言すると、薄い色地上の文字を非文字エッジとする信頼性が高い。

【 0 0 2 7 】

(7) カラー画像の黒濃度に敏感な画像データ (G) にエッジ強調処理を施すフィルタ手段 (3 2 1) と、

その出力データに基づいて、低濃度画素のデータすなわち白データ (2 値化白

）を検出する白データ検出手段（3 2 3 a），カラー画像の各色成分画像データ（R，G，B）に色成分レベル差がある色地を検出する手段（3 2 3 b），該色地検出手段（3 2 3 b）が色地非検出かつ前記白データ検出手段（3 2 3 a）が白データ（2 値化白）を検出すると、白程度が高い値を示す白地情報（MS）を算出する白地情報算出手段（3 2 3 c）、および、色地非検出かつ白地情報（MS）が設定値（t h w 1）以上の濃度であるとパターンマッチングにより白画素を検出して白領域を区画する白パターンマッチング手段（3 2 3 d）、を含む白領域検出手段（3 2 3）と、

該白領域検出手段（3 2 3）が白領域としない領域を非文字エッジ領域と検出する非文字エッジ判定手段（3 2 6 a）と、

を含む画像認識手段（3 2 0）；および、

該画像認識手段の判定に応じた、高画質にするための処理を画像データに施す手段（3 3 0～3 9 0）；

を備える画像処理装置（I P U 3 0 0）。

【0 0 2 8】

これによれば、白データ検出手段（3 2 3 a）が白データ（2 値化白）を検出すると、白地情報算出手段（3 2 3 c）が、白程度が高い値を示す白地情報（MS）を算出し、該白地情報（MS）が設定値（t h w 1）以上であって色地非検出であると、白パターンマッチング手段（3 2 3 d）が、パターンマッチングにより白画素を検出して白領域を区画するので、すなわち白領域であるかのチェックを行って白領域であるかを確認するので、白領域の検出信頼性が高く、色地上の文字や新聞の文字を白領域と誤検出する可能性が低減する。更に、上記（6）の作用効果も同様に得られる。

【0 0 2 9】

（8）カラー画像の黒濃度に敏感な画像データ（G）にエッジ強調処理を施すフィルタ手段（3 2 1）と、

その出力データに基づいて、低濃度画素のデータすなわち白データ（2 値化白）を検出する白データ検出手段（3 2 3 a），カラー画像の各色成分画像データ（R，G，B）に色成分レベル差がある色地を検出する手段（3 2 3 b），前記

黒濃度に敏感な画像データが表す画像の濃度起伏の谷白画素を検出〔3.）谷白画素検出〕する谷白画素検出手段（3 2 3 b）、および、色地非検出かつ谷白画素を検出していることを開始条件にした前記白データ検出結果に対するパターンマッチングにより白画素を検出して白領域を区画する白パターンマッチング手段（3 2 3 d）、を含む白領域検出手段（3 2 3）と、

該白領域検出手段（3 2 3）が白領域としない領域を非文字エッジ領域と検出する非文字エッジ判定手段（3 2 6 a）と、

を含む画像認識手段（3 2 0）；および、

該画像認識手段の判定に応じた、高画質にするための処理を画像データに施す手段（3 3 0～3 9 0）；

を備える画像処理装置（I P U 3 0 0）。

【0 0 3 0】

これによれば、谷画素検出手段（3 2 3 b）によって、上記（7）の白地検出手段（3 2 3 b）と白地情報算出手段（3 2 3 c）では検出感度が低い微小領域の白を抽出できるので、込み入った文字も良好に白領域と判定する信頼性を向上できる。線が密集しているところを白領域と判定できる。白領域と判定することにより、文字エッジとして検出できる。

【0 0 3 1】

（9）カラー画像の黒濃度に敏感な画像データ（G）にエッジ強調処理を施すフィルタ手段（3 2 1）と、

その出力データに基づいて、低濃度画素のデータすなわち白データ（2 値化白）を検出する白データ検出手段（3 2 3 a）、カラー画像の各色成分画像データ（R, G, B）に色成分レベル差がある色地を検出する手段（3 2 3 b）、前記黒濃度に敏感な画像データが表す画像の濃度起伏の谷白画素を検出〔3.）谷白画素検出〕する谷白画素検出手段（3 2 3 b）、色地非検出かつ前記白データ検出手段（3 2 3 a）が白データを検出すると、白程度が高い値を示す白地情報（MS）を算出する白地情報算出手段（3 2 3 c）、および、色地非検出かつ白地情報（MS）が設定値（t h w 1）以上のとき、および、色地非検出かつ谷白画素を検出しているときに、パターンマッチングにより白画素を検出して白領域を

区画する白パターンマッチング手段（3 2 3 d）、を含む白領域検出手段（3 2 3）と、

該白領域検出手段（3 2 3）が白領域としない領域を非文字エッジ領域と検出する非文字エッジ判定手段（3 2 6 a）と、

を含む画像認識手段（3 2 0）；および、

該画像認識手段の判定に応じた、高画質にするための処理を画像データに施す手段（3 3 0～3 9 0）；

を備える画像処理装置（I P U 3 0 0）。

【 0 0 3 2 】

これによれば、上記（7）と（8）の作用効果がともに得られる。

【 0 0 3 3 】

（1 0）前記白パターンマッチング手段（3 2 3 d）は、色地非検出かつ白地情報（MS）が設定値（t h w 1）以上であるときと、白地情報（MS）が該設定値（t h w 1）より低いと、極低値のもう1つの設定値（t h w 2）以上であってしかも色地非検出かつ谷白画素を検出しているときに、パターンマッチングにより白画素を検出して白領域を区画する、上記（9）の画像処理装置（I P U 3 0 0）。

【 0 0 3 4 】

これによれば、上記（7）と（8）の作用効果がともに得られる。特に、比較的に薄い色地上の文字を文字エッジとしてしまう可能性が低減する。換言すると、薄い色地上の文字でも非文字エッジとする信頼性が高い。

【 0 0 3 5 】

（1 1）前記画像認識手段（3 2 0）は、エッジを検出するエッジ検出手段（3 2 2）を更に含み、前記非文字エッジ判定手段（3 2 6 a）は、該エッジ検出手段（3 2 2）がエッジと検出しない領域を非文字エッジ領域と検出する、上記（1）乃至（1 0）の画像処理装置。

【 0 0 3 6 】

エッジ検出手段（3 2 2）によるエッジ検出をも参照して非文字エッジ判定手段（3 2 6 a）が非文字エッジ領域の判定を行うので、文字エッジ領域を非文字

エッジ領域と誤判定してしまう可能性が更に低減し、文字の線幅に関わらず文字エッジを正しく検出する信頼性が更に高くなる。

【 0 0 3 7 】

(12) 前記画像認識手段(320)は、網点を検出する網点検出手段(324)を更に含み、前記非文字エッジ判定手段(326a)は、該網点検出手段(324)が網点と検出した領域を非文字エッジ領域と検出する、上記(1)乃至(10)の画像処理装置。

【 0 0 3 8 】

上記(1)乃至(10)に加え、網点検出手段(324)が網点と検出した領域を非文字エッジ領域とするので、非文字エッジ判定の信頼性が更に向上する。

【 0 0 3 9 】

(13) 前記画像認識手段(320)は、エッジを検出するエッジ検出手段(322)および網点を検出する網点検出手段(324)を更に含み、前記非文字エッジ判定手段(326a)は、前記白領域検出手段(323)が前記白領域と検出し、エッジ検出手段(322)がエッジと検出し、しかも網点検出手段(324)は網点と検出しない領域を文字エッジ領域と検出し、前記白領域検出手段(323)が前記白領域とは検出しない領域、エッジ検出手段(322)がエッジと検出しない領域および網点検出手段(324)が網点と検出した領域を非文字エッジ領域と検出する、上記(1)乃至(10)の画像処理装置。

【 0 0 4 0 】

これによれば、非文字エッジ検出および文字エッジ検出の両者ともに信頼性が高く、両領域ともに高品質画像となる出力画像データを得ることができる。

【 0 0 4 1 】

(14) 前記網点検出手段(324)は、カラー画像の黒濃度に敏感な第1画像データ(G)が表す画像の網点ピークを検出する第1網点ピーク検出手段(324a)、第1画像データ(G)の感度が低い色成分(Y)に感度がある第2画像データ(B)が表す画像の網点ピークを検出する第2網点ピーク検出手段(324)、および、第1および第2網点ピーク検出手段(324a, 324b)が検出した網点ピークの数の小領域毎にカウントして網点領域か否を判定する手段

(3 2 4 c)、を含む上記 (1 2) 又は (1 3) の画像処理装置。

【0 0 4 2】

濃度の濃い薄いを示す第 1 画像データ (G) とその感度が低い色 (Y) に対して感度がある第 2 画像データ (B) を使用するので、第 1 画像データ (G) に基づいては検出できなかった色 (黄色) の網点も検出することが、可能となった。網点ピーク検出のみ第 1 画像データ (G) と第 2 画像データ (B) と別々で、網点ピーク検出以降の処理は、1 つパスなのでハード量は、それほどかからない。

【0 0 4 3】

(1 5) 第 1 画像データ (G) は G (グリーン) 画像データである、上記 (1 4) の画像処理装置。これによれば、G 信号を使用することにより、輝度信号などの変換がいらなくなる。

【0 0 4 4】

(1 6) 第 2 画像データ (B) は、B (ブルー) 画像データである、上記 (1 5) の画像処理装置。G (グリーン) 画像データは、Y (イエロー：黄色) に対して感度がなく、それに基づいたピーク検出は Y ピークが漏れたものとなる。B 画像データすなわち B 信号は、Y に感度があるので、それに基づいたピーク検出が、G 信号を用いるピーク検出の漏れを補う。したがって網点検出の精度が高い。

【0 0 4 5】

(1 7) 上記 (1) ～ (1 6) のいずれかの画像処理装置 (I P U 3 0 0) と、原稿画像を色分解して読み取って画像データを生成して該画像処理装置 (I P U 3 0 0) に与えるカラスキャナ (2 0 0) と、を備える画像読取装置 (2 0 0 + I P U 3 0 0)。この画像読取装置は、文字の再現が鮮明になる画像データを出力する。具体的には、上記 (1) ～ (1 6) に記述した作用効果を発揮する。

【0 0 4 6】

(1 8) 上記 (1) ～ (1 6) のいずれかの画像処理装置 (I P U 3 0 0) と、その出力画像データを用紙上にプリントアウトするカラープリンタ (4 0 0

）を備える、画像形成装置（400+IPU300）。この画像形成装置は、文字を鮮明に再現する。具体的には、上記（1）～（16）に記述した作用効果を発揮する。

【0047】

（19） 上記（1）～（16）のいずれかの画像処理装置（IPU300）と、原稿画像を色分解して読み取って画像データを生成して該画像処理装置（IPU300）に与えるカラスキャナ（200）と、該画像処理装置（IPU300）の出力画像データを用紙上にプリントアウトするカラープリンタ（400）を備える、カラー複写装置（200+IPU300+400）。このカラー複写装置は、文字を鮮明に複写する。具体的には、上記（1）～（16）に記述した作用効果を発揮する。

【0048】

（20） 外部からのプリント指示コマンドを解析して前記プリンタ（400）にて外部からの画像情報をプリントアウトするプリンタコントローラ（16）を更に備える、上記（19）のカラー複写装置（200+16+IPU300+400）。このカラー複写装置は、パソコンなど外部から与えられる画像情報を、文字を鮮明にしてプリントアウトする。具体的には、上記（1）～（16）に記述した作用効果を発揮する。

【0049】

（21） 上記（1）乃至（20）において、白領域検出手段（323）は更に、画像データに基づいて高濃度領域を検出する黒地検出手段（323e, f）、および、低濃度領域と高濃度領域地の境界領域を検出して〔5.）黒ブロック補正〕、境界領域を白領域と検出〔6.）白領域判定〕する白補正手段（323g）、を含む。

【0050】

これによれば、低濃度領域（白領域）と高濃度領域（黒領域）との境界を、文字エッジが存在する可能性がある白領域と検出し、該白領域と検出しない領域を非文字エッジ領域（絵柄領域または文字なか領域）と判定するので、文字エッジ領域を非文字エッジ領域と誤判定してしまう可能性が低減し、文字の線幅に関わ

らず文字エッジを正しく検出することが可能となる。これにより、文字の再現画質を高くすること換言すると文字を鮮明に再現すること、が可能になる。

【 0 0 5 1 】

(2 2) 上記 (2 1) において、前記白補正手段 (3 2 3 g) は更に、低濃度領域で囲まれた領域を検出し、該領域も白領域と検出する〔 4 .) 白ブロック補正〕。

【 0 0 5 2 】

これによれば、白地すなわち低濃度領域に囲まれた領域も白領域と検出し、線が密集しているところは白領域と判定できる。白領域と判定することにより、文字エッジとして検出できる。

【 0 0 5 3 】

(2 3) 色分解した複数色のカラー画像データ (R , G , B) を、ブラック (b k) およびそれとは異なる色 (c , m , y) のそれぞれの出力画像データ (b k , c , m , y) に変換する、上記 (1) の画像処理装置であつて、前記画像認識手段 (3 2 0) は更に、

前記カラー画像データの注目画素が文字エッジ領域であるか否かを検出する文字エッジ検出手段 (3 2 2 , 3 2 6 a) と、文字エッジ領域のブラックに隣接する非文字領域に文字エッジ領域のブラックを拡張する画像データ変換手段 (3 2 6 b) と、を含む、画像処理装置 (I P U 3 0 0) 。

【 0 0 5 4 】

これによれば、例えばカラー原稿の読取における原稿上の同一点にたいする R , G , B 画像データの相対的ずれや、R , G , B 画像データそれぞれに対するエッジ抽出結果の微妙なずれ等によって、黒エッジ領域に宛てられるブラック b k のそとに、該領域に整合すべき c , m あるいは y がずれるときでも、該ブラックをそこにも及んで拡張するので、黒文字エッジが鮮明になりその外に c , m あるいは y の色ずれが現われない。黒文字の再現画質が高くなる。具体的には、黒文字エッジの外側に隣接して薄い黒または他色があらわれることがなくなる。

【 0 0 5 5 】

(2 4) 前記画像データ変換手段 (3 2 6 b) は、文字エッジ領域のブラック

に隣接する非文字領域に文字エッジ領域のブラックを大きい膨張量で拡張し、ブラックとは異なる色 (c , m , y) では、文字エッジ領域の該色に隣接する非文字領域に文字エッジ領域の該色を小さい膨張量で拡張する、上記 (23) の画像処理装置 (IPU300)。

【0056】

これによれば、上記 (23) に記述した通り、黒文字エッジが鮮明になりその外に c , m あるいは y の色ずれが現われない。黒文字の再現画質が高くなる。具体的には、黒文字エッジの外側に隣接して薄い黒または他色があらわれることがなくなる。また、ブラック bk とは異なる色 (c , m , y) でも、文字エッジ領域の該色に隣接する非文字領域に文字エッジ領域の該色を小さい膨張量で拡張するので、黒エッジの内部と黒エッジとの境界が薄くならない。

【0057】

(25) 色分解した複数色のカラー画像データ (R , G , B) を、ブラック (bk) およびそれとは異なる色 (c , m , y) のそれぞれの出力画像データ (bk , c , m , y) に変換する、上記 (1) の画像処理装置であつて、前記画像認識手段 (320) は更に、

前記カラー画像データが表す画素が文字エッジ領域であるか否かを検出する文字エッジ検出手段 (322, 326a), 前記カラー画像データが表す画素が無彩 ($B/C=1$) か否かを検出する色判定手段 (325)、および、前記文字エッジ検出手段、白領域検出手段および色判定手段の検出に基づいて、黒文字エッジ (黒文字信号 C) を判定し、この判定を加えて更に文字なか領域 ($C/P=1$) を判定する、文字なか判定手段 (326c, 326d)、を含む、画像処理装置 (IPU300)。

【0058】

これによれば、前記文字エッジ検出、白領域検出、色判定および黒文字エッジ判定の組合せで文字なか領域判定を行うので、黒文字の線幅内か否を高い信頼度で判定することが出来る。この判定に従った高画質処理で、例えば黒文字の線幅内をスケルトンブラック処理にすれば、黒文字が鮮明に再現する。具体的には、たとえば従来は c , m , y , bk の色材間の位置ずれが大きくなって黒エッジの

内部と黒エッジとの境界が薄くなるときや文字の線幅が大きくなるときでも、黒文字のなかの黒が薄くならず、黒エッジの内部と黒エッジとの境界が薄くならない。

【 0 0 5 9 】

(26) 色分解した複数色のカラー画像データ (R, G, B) を、ブラック (b k) およびそれとは異なる色 (c, m, y) のそれぞれの出力画像データ (b k, c, m, y) に変換する、上記 (1) の画像処理装置であつて、前記画像認識手段 (320) は更に、

前記カラー画像データが表す画素が文字エッジ領域であるか否かを検出する文字エッジ検出手段 (322, 326a), 前記カラー画像データが表す画素が無彩 ($B/C=1$) か否かを検出する色判定手段 (325), 前記カラー画像データが表す画素が網点領域か否かを検出する網点検出手段 (324)、および、前記文字エッジ検出手段、白領域検出手段、色判定手段および網点検出手段の検出に基づいて、高濃度黒領域 (高濃度黒領域信号 B) を判定し、この判定を加えて更に文字なか領域 ($C/P=1$) を判定する、文字なか判定手段 (326c, 326d)、を含む、画像処理装置 (IPU300)。

【 0 0 6 0 】

これによれば、網点検出をも参照して上記 (25) と同様に文字なか判定をするので、文字なか判定の信頼度が更に高く、上記 (25) に記述した効果がより確実にもたらされる。

【 0 0 6 1 】

(27) 前記文字なか判定手段 (326c, 326d) は、黒文字エッジ (黒文字信号 C) の内側の黒であつて濃度の濃い領域で、網点領域でない領域を高濃度黒領域 (高濃度黒領域信号 B) と判定する、上記 (26) 記載の画像処理装置 (IPU300)。これによれば、文字なか判定の信頼度が更に高くなる。

【 0 0 6 2 】

(28) 前記文字なか判定手段 (326c, 326d) は、前記文字エッジ検出手段、白領域検出手段および色判定手段の検出に基づいて、文字エッジ (白ブロック黒文字信号 A) かを判定し、文字エッジあり ($A21 \& A22 \& A23 \&$

A24) のときに、前記黒文字エッジ（黒文字信号C）または高濃度黒領域（高濃度黒領域信号B）かの判定を開始する、上記（25）または（26）記載の画像処理装置（IPU300）。これによれば、無駄な判定処理を開始する可能性が低減する。

【0063】

（29）高画質にするための処理を画像データに施す手段（330～390）は、文字なか判定手段（326c, 326d）が判定した文字なか領域（ $C/P=1$ ）にスケルトンブラック処理を行う加色除去手段（UCR360）を含む、上記（25）または（26）記載の画像処理装置（IPU300）。これによれば、黒文字が鮮明に再現する。具体的には、黒文字のなかの黒が薄くならず、黒エッジの内部と黒エッジとの境界が薄くならない。

【0064】

（30）前記色判定手段（325）は、有彩（ $B/C=0$ ）と検出したブロックに隣接する無彩領域（ $B/C=1$ ）に有彩（ $B/C=0$ ）を拡張する膨張手段（325f11）を含む、上記（26）または（27）記載の画像処理装置（IPU300）。これによれば、色画素の周辺を、黒文字（フルブラック）処理してしまうことがない。

【0065】

（31）前記色判定手段（325）は、画像データをそれぞれが2値のc, m, yおよび色判定用白（w）信号に変換する色相分割手段（325a）、変換した各色信号を一時保持するメモリ（325b-e）、および、注目画素を中心とする所定複数画素（ 5×5 画素）における各画素宛てのc, m, yおよび色判定用白（w）信号の分布を所定の複数のパターンと照合して注目画素が色画素かを判定して（325f6, 325f1, 325f8）無彩／有彩（ $B/C=1/0$ ）領域を検出する色画素判定手段（325f）、を含む、上記（25）または（26）の画像処理装置（IPU300）。これによれば、有彩（ $B/C=0$ ）領域を正確に検出することが可能である。

【0066】

（32）前記色画素判定手段（325f）は、所定複数画素（ 4×4 画素）の

ブロックにすくなくとも1つの色画素があると、該ブロックを色画素ブロックと色画素を拡張し(3 2 5 f 9)、隣り合うブロックに色画素ブロックがない色画素ブロックは非色画素ブロックに変更し(3 2 5 f 1 0)、そして、色画素ブロックを中心とする所定複数ブロック(5×5ブロック)を色画素ブロックとし、色画素ブロックを有彩($B/C=0$)領域とする(3 2 5 F 1 1)、上記(3 1)の画像処理装置(I P U 3 0 0)。これによれば、有彩($B/C=0$)領域を正確に検出することが可能である。

【 0 0 6 7 】

(3 3) 前記色判定手段(3 2 5)は、画像データをそれぞれが2値の c , m , y および色判定用白(w)信号に変換する色相分割手段(3 2 5 a)、変換した各色信号を一時保持するメモリ(3 2 5 b-e)、および、注目画素を中心とする所定複数画素(5×5画素)における各画素宛ての c , m , y および色判定用白(w)信号の分布を所定の複数のパターンと照合して注目画素が黒画素かを判定(3 2 5 f 4, 3 2 5 f 7, 3 2 5 f 1 8)して無彩/有彩($B/C=1/0$)領域を検出する色画素判定手段(3 2 5 f)、を含む上記(2 5)または(2 6)の画像処理装置(I P U 3 0 0)。これによれば、無彩($B/C=1$)領域を正確に検出することが可能である。

【 0 0 6 8 】

(3 4) 前記色画素判定手段(3 2 5 f)は、所定複数画素(4×4画素)のブロックにすくなくとも1つの黒画素があると、該ブロックを黒画素ブロックと黒画素を拡張し(3 2 5 f 1 9)、そして、黒画素ブロックを中心とする所定複数ブロック(3×3ブロック)の該黒画素ブロック以外のブロックが色画素ブロックのときには、該黒画素ブロックも色画素ブロックとし、残った黒画素ブロックを無彩($B/C=1$)領域とする(3 2 5 F 2 0)、上記(3 3)の画像処理装置(I P U 3 0 0)。これによれば、無彩/有彩($B/C=1/0$)領域を正確に検出することが可能である。

【 0 0 6 9 】

(3 5) 前記画像認識手段(3 2 0)は、画像データに、それが表す画像のエッジを強調するフィルタ処理を施すフィルタ手段(3 2 1)および該フィルタ処

理をした画像データに基づいて画像のエッジを検出するエッジ抽出手段（3 2 2）を含み、画像データが文字領域（ $C/P = 3$ ）か絵柄領域（ $C/P = 0$ ）かを判定し；

前記フィルタ手段（3 2 1）は、画像データが表すレベルの高低の周期的分布（図 6 の A, B）に対しては強調を抑制する、複数のエッジ強調フィルタ処理（係数グループ A, B）を含み、画像データが表すレベルの高低の周期的分布（図 6 の A, B）を検出し、検出した周期的分布に対応するエッジ強調フィルタ処理を画像データに施す；上記（1）の画像処理装置（I P U 3 0 0）。

【0 0 7 0】

これによれば、画像データが表すレベルの高低の周期的分布に対応したエッジ強調フィルタ処理が自動的に行われるので、万線パターンなどを画像エッジとして強調してしまうことがなく、文字エッジの検出精度が高い。これにより文字の再現画質を確実に高くすることが可能となる。

【0 0 7 1】

（3 6）前記周期的分布は、万線パターンである、上記（3 5）の画像処理装置（I P U 3 0 0）。これによれば、万線パターンを画像エッジとして強調してしまうことがなく、文字エッジの検出精度が高い。これにより文字の再現画質を確実に高くすることが可能となる。

【0 0 7 2】

（3 7）カラー原稿をデジタル的に読み取り、読み取られたカラー（R, G, B）画像データを基に、イエロー（y）、シアン（c）、マゼンタ（m）、ブラック（b k）の色材を用いて多色重ねによってカラー画像を再生する、上記（1）のカラー画像処理装置であって、

前記、カラー画像データの注目画素が文字エッジ領域であるか否かを検出する文字検出手段（3 2 1, 3 2 2, 3 2 6 a）とブラック作像時に文字エッジ領域に囲まれた非文字領域である場合は、文字エッジ領域に変換する変換手段（3 2 6 b）を備えることを特徴とする画像処理装置。

【0 0 7 3】

これによれば、b k 作像のみ文字エッジ領域に囲まれた絵柄領域を、文字エッ

ジ領域に補正するので、スキャン毎に文字エッジ領域結果がばらついても、文字エッジ領域に囲まれた絵柄領域は、良好に再現できる。

【0074】

(38) カラー原稿をデジタル的に読み取り、読み取られたカラー(R, G, B)画像データを基に、イエロー(y)、シアン(c)、マゼンタ(m)、ブラック(bk)の色材を用いて多色重ねによってカラー画像を再生する、上記(1)のカラー画像処理装置であって、

前記、カラー画像データの注目画素が文字エッジ領域であるか否かを検出する文字検出手段(321, 322, 326a)と、

ブラック作像時に文字エッジ領域と処理する大きさと、ブラック作像時以外に文字エッジ領域と処理する大きさを、異ならせる変換手段(326b)と、を備えることを特徴とする画像処理装置。これによれば、スキャン毎に文字エッジ領域結果がばらついても、文字エッジ領域とそれに囲まれた絵柄領域を、ともに良好に再現できる。

【0075】

(39) 上記(38)において、文字エッジと処理する面積は、bk作像のとき大きくブラック作像時以外のとき小さいことを特徴とする画像処理装置。これによれば、bk作像時とbk以外の作像時で、黒文字のエッジ周辺の処理する大きさ面積を変えることにより、黒文字のエッジとエッジ周辺が薄くなることなく。例えば、bk作像時にエッジ周辺領域の大きさを8として、黒単色再生する。bk作像時以外にエッジ周辺領域をエッジ周辺領域の大きさを5とする。

【0076】

(40) カラー原稿をデジタル的に読み取り、読み取られたカラー(R, G, B)画像データを基に、イエロー(y)、シアン(c)、マゼンタ(m)、ブラック(bk)の色材を用いて多色重ねによってカラー画像を再生する、上記(1)のカラー画像処理装置であって、

1). 黒文字エッジを検出する黒文字エッジ検出手段(321, 322, 326a)と、

2). 絵柄に囲まれた黒エッジを検出(白ブロック黒文字信号A)する絵柄上

黒エッジ検出手段（3 2 6 c）と、

3）．絵柄上黒エッジ検出に基づいて、黒文字エッジの内部検出（高濃度領域信号B）する黒文字検出手段（3 2 6 c）と、
を備えることを特徴とする画像処理装置。

【0 0 7 7】

これによれば、文字にしかない特徴量（濃度の薄い（白）で囲まれた文字エッジ）を検出（白ブロック黒文字信号A）して、その検出した結果により、文字エッジ内部の判定を行い、周辺画素に文字エッジ内部ありとなると、今度は文字内部の特徴量（濃度が濃い）を含めて文字エッジ内部検出（高濃度領域信号B）を行うので文字の幅に関わらず、文字エッジ内部の検出が可能となる。

【0 0 7 8】

（4 1）黒文字エッジ文字の内部の色は黒であって濃度の濃い領域であることを特徴とする上記（4 0）の画像処理装置。

【0 0 7 9】

（4 2）黒文字エッジ文字の内部の色は黒であって濃度の濃い領域で、網点領域でないことを特徴とする、上記（4 0）の画像処理装置。

【0 0 8 0】

（4 3）絵柄は濃度の薄い領域であることを特徴とする上記（4 0）の画像処理装置。

【0 0 8 1】

（4 4）黒文字検出手段（3 2 6 c）は、絵柄上黒エッジ検出手段で文字エッジあり（A 2 1 & A 2 2 & A 2 3 & A 2 4）のときに黒文字を検出し、検出処理（高濃度領域信号B）を開始して、周辺画像領域の上記1）項の検出結果を参照して黒文字検出（黒文字信号C）を行うことを特徴とする上記（4 0）の画像処理装置。

【0 0 8 2】

（4 5） 1）．画像データを補正するフィルタ処理を行うフィルタ処理手段（3 2 1）と、

2）．上記フィルタ処理手段（3 2 1）のフィルタ係数を複数（A，B）備え

、画像の状態により係数を選択する係数選択手段（321）と、

3）、上記フィルタ処理手段のフィルタ処理結果でエッジを検出するエッジ抽出手段（322）と、

を備えることを特徴とする上記（1）の画像処理装置。

【0083】

これによれば、たとえば600dpi、400dpiの万線ピッチを検出して、その結果により、フィルタ係数を切り替える。万線パターンの周期を検出することに、万線パターンを強調しない係数を選択して万線パターンを文字エッジ判定しないようにすることが可能となる。

【0084】

（46）上記（45）の画像の状態とは、万線パターンのピッチである。万線パターンを強調しない係数を選択して万線パターンを文字エッジと判定しないようにすることが可能となる。

【0085】

本発明の他の目的および特徴は、図面を参照した以下の実施例の説明より明らかになる。

【0086】

【実施例】

本発明の一実施例の機構の概要を図1に示す。この実施例は、デジタルフルカラー複写機である。カラー画像読み取り装置（以下、スキャナという）200は、コンタクトガラス202上の原稿180の画像を照明ランプ205、ミラー群204A、204B、204Cなど、およびレンズ206を介してカラーセンサ207に結像して、原稿のカラー画像情報を、例えば、ブルー（以下、Bという）、グリーン（以下、Gという）およびレッド（以下、Rという）の色分解光毎に読み取り、電気的な画像信号に変換する。カラーセンサ207は、この例では、3ラインCCDセンサで構成されており、B、G、Rの画像を色ごとに読取る。スキャナ200で得たB、G、Rの色分解画像信号強度レベルをもとにして、図示省略された画像処理ユニットにて色変換処理を行い、ブラック（以下、Bkという）、シアン（以下、Cという）、マゼンダ（以下、Mという）およびイエ

ロー（以下、Yという）の記録色情報を含むカラー画像データを得る。

【0087】

このカラー画像データを用い、次に述べるカラー画像記録装置（以下、カラープリンタという）400によって、Bk、C、M、Yの画像を中間転写ベルト上に重ね形成し、そして転写紙に転写する。スキャナ200は、カラープリンタ400の動作とタイミングをとったスキャナースタート信号を受けて、照明ランプ205やミラー群204A、204B、204Cなどからなる照明・ミラー光学系が左矢印方向へ原稿走査し、1回走査毎に1色の画像データを得る。そして、その都度、カラープリンタ400で順次、顕像化しつつ、これらを中間転写ベルト上に重ね合わせて、4色のフルカラー画像を形成する。

【0088】

カラープリンタ400の、露光手段としての書き込み光学ユニット401は、スキャナ200からのカラー画像データを光信号に変換して、原稿画像に対応した光書き込みを行い、感光体ドラム414に静電潜像を形成する。光書き込み光学ユニット401は、レーザー発光器441、これを発光駆動する発光駆動制御部（図示省略）、ポリゴンミラー443、これを回転駆動する回転用モータ444、f θ レンズ442、反射ミラー446などで構成されている。感光体ドラム414は、矢印で示す如く反時計廻りの向きに回転するが、その周りには、感光体クリーニングユニット421、除電ランプ414M、帯電器419、感光体ドラム上の潜像電位を検知する電位センサー414D、リボルバー現像装置420の選択された現像器、現像濃度パターン検知器414P、中間転写ベルト415などが配置されている。

【0089】

リボルバー現像装置420は、BK現像器420K、C現像器420C、M現像器420M、Y現像器420Yと、各現像器を矢印で示す如く反時計廻りの向きに回転させる、リボルバー回転駆動部（図示省略）などからなる。これら各現像器は、静電潜像を顕像化するために、現像剤の穂を感光体ドラム414の表面に接触させて回転する現像スリーブ420KS、420CS、420MS、420YSと、現像剤を組み上げ・攪拌するために回転する現像パドルなどで構成さ

れている。待機状態では、リボルバー現像装置420はBK現像器420で現像を行う位置にセットされており、コピー動作が開始されると、スキャナ200で所定のタイミングからBK画像データの読み取りがスタートし、この画像データに基づき、レーザー光による光書き込み・潜像形成が始まる。以下、Bk画像データによる静電潜像をBk潜像という。C、M、Yの各画像データについても同じ。このBk潜像の先端部から現像可能とすべく、Bk現像器420Kの現像位置に潜像先端部が到達する前に、現像スリーブ420KSを回転開始して、Bk潜像をBkトナーで現像する。そして、以後、Bk潜像領域の現像動作を続けるが、潜像後端部がBk潜像位置を通過した時点で、速やかに、Bk現像器420Kによる現像位置から次の色の現像器による現像位置まで、リボルバー現像装置420を駆動して回転させる。この回転動作は、少なくとも、次の画像データによる潜像先端部が到達する前に完了させる。

【0090】

像の形成サイクルが開始されると、感光体ドラム414は矢印で示すように反時計回りの向きに回転し、中間転写ベルト415は図示しない駆動モータにより、時計回りの向きに回転する。中間転写ベルト415の回転に伴って、BKトナー像形成、Cトナー像形成、Mトナー像形成およびYトナー像形成が順次行われ、最終的に、BK、C、M、Yの順に中間転写ベルト415上に重ねてトナー像が形成される。BK像の形成は、以下のようにして行われる。すなわち、帯電器419がコロナ放電によって、感光体ドラム414を負電荷で約-700Vに一樣に帯電する。つづいて、レーザーダイオード441は、Bk信号に基づいてラスタ露光を行う。このようにラスタ像が露光されたとき、当初、一樣に荷電された感光体ドラム414の露光された部分については、露光光量に比例する電荷が消失し、静電潜像が形成される。リボルバー現像装置420内のトナーは、フェライトキャリアとの攪拌によって負極性に帯電され、また、本現像装置のBK現像スリーブ420KSは、感光体ドラム414の金属基体層に対して図示しない電源回路によって、負の直流電位と交流とが重畳された電位にバイアスされている。この結果、感光体ドラム414の電荷が残っている部分には、トナーが付着せず、電荷のない部分、つまり、露光された部分にはBkトナーが吸着され、潜

像と相似なB k 可視像が形成される。中間転写ベルト4 1 5は、駆動ローラ4 1 5 D、転写対向ローラ4 1 5 T、クリーニング対向ローラ4 1 5 Cおよび従動ローラ群に張架されており、図示しない駆動モータにより回動駆動される。さて、感光体ドラム4 1 4上に形成したB k トナー像は、感光体と接触状態で等速駆動している中間転写ベルト4 1 5の表面に、ベルト転写コロナ放電器（以下、ベルト転写部という。）4 1 6によって転写される。以下、感光体ドラム4 1 4から中間転写ベルト4 1 5へのトナー像転写を、ベルト転写と称する。感光体ドラム4 1 4上の若干の未転写残留トナーは、感光体ドラム4 1 4の再使用に備えて、感光体クリーニングユニット4 2 1で清掃される。ここで回収されたトナーは、回収パイプを経由して図示しない排トナータンクに蓄えられる。

【0 0 9 1】

なお、中間転写ベルト4 1 5には、感光体ドラム4 1 4に順次形成する、B k、C、M、Yのトナー像を、同一面に順次、位置合わせして、4色重ねのベルト転写画像を形成し、その後、転写紙にコロナ放電転写器にて一括転写を行う。ところで、感光体ドラム4 1 4側では、B K画像の形成工程のつぎに、C画像の形成工程に進むが、所定のタイミングから、スキャナ2 0 0によるC画像データの読み取りが始まり、その画像データによるレーザー光書き込みで、C潜像の形成を行う。C現像器4 2 0 Cは、その現像位置に対して、先のB k 潜像後端部が通過した後で、かつ、C潜像先端が到達する前に、リボルバー現像装置の回転動作を行い、C潜像をCトナーで現像する。以降、C潜像領域の現像をつづけるが、潜像後端部が通過した時点で、先のB k 現像器の場合と同様にリボルバー現像装置4 2 0を駆動して、C現像器4 2 0 Cを送り出し、つぎのM現像器4 2 0 Mを現像位置に位置させる。この動作もやはり、つぎのM潜像先端部が現像部に到達する前に行う。なお、MおよびYの各像の形成工程については、それぞれの画像データの読み取り、潜像形成、現像の動作が、上述のB k 像や、C像の工程に準ずるので、説明は省略する。

【0 0 9 2】

ベルトクリーニング装置4 1 5 Uは、入口シール、ゴムブレード、排出コイルおよび、これら入口シールやゴムブレードの接離機構により構成される。1色目

の B k 画像をベルト転写した後の、2、3、4 色目を画像をベルト転写している間は、ブレード接離機構によって、中間転写ベルト面から入口シール、ゴムブレードなどは離間させておく。

【 0 0 9 3 】

紙転写コロナ放電器（以下、紙転写器という。）4 1 7 は、中間転写ベルト 4 1 5 上の重ねトナー像を転写紙に転写するべく、コロナ放電方式にて、AC + DC または、DC 成分を転写紙および中間転写ベルトに印加するものである。

【 0 0 9 4 】

給紙バンク内の転写紙カセット 4 8 2 には、各種サイズの転写紙が収納されており、指定されたサイズ of 用紙を収納しているカセットから、給紙コロ 4 8 3 によってレジストローラ対 4 1 8 R 方向に給紙・搬送される。なお、符号 4 1 2 B 2 は、OHP 用紙や厚紙などを手差しするための給紙トレイを示している。像形成が開始される時期に、転写紙は前記いずれかの給紙トレイから給送され、レジストローラ対 4 1 8 R のニップ部にて待機している。そして、紙転写器 4 1 7 に中間転写ベルト 4 1 5 上のトナー像の先端がさしかかるときに、丁度、転写紙先端がこの像の先端に一致する如くにレジストローラ対 4 1 8 R が駆動され、紙と像との合わせが行われる。このようにして、転写紙が中間転写ベルト上の色重ね像と重ねられて、正電位につながれた紙転写器 4 1 7 の上を通過する。このとき、コロナ放電電流で転写紙が正電荷で荷電され、トナー画像の殆どが転写紙上に転写される。つづいて、紙転写器 4 1 7 の左側に配置した図示しない除電ブラシによる分離除電器を通過するとき、転写紙は除電され、中間転写ベルト 4 1 5 から剥離されて紙搬送ベルト 4 2 2 に移る。中間転写ベルト面から 4 色重ねトナー像を一括転写された転写紙は、紙搬送ベルト 4 2 2 で定着器 4 2 3 に搬送され、所定温度にコントロールされた定着ローラ 4 2 3 A と加圧ローラ 4 2 3 B のニップ部でトナー像を熔融定着され、排出口ロール対 4 2 4 で本体外に送り出され、図示省略のコピートレイに表向きにスタックされる。

【 0 0 9 5 】

なお、ベルト転写後の感光体ドラム 4 1 4 は、ブラシローラ、ゴムブレードなどからなる感光体クリーニングユニット 4 2 1 で表面をクリーニングされ、また

、除電ランプ4 1 4 Mで均一除電される。また、転写紙にトナー像を転写した後の中間転写ベルト4 1 5は、再び、クリーニングユニット4 1 5 Uのブレード接離機構でブレードを押圧して表面をクリーニングする。リピートコピーの場合には、スキヤナの動作および感光体への画像形成は、1枚目の4色目画像工程にひきつづき、所定のタイミングで2枚目の1色目画像工程に進む。中間転写ベルト4 1 5の方は、1枚目の4色重ね画像の転写紙への一括転写工程にひきつづき、表面をベルトクリーニング装置でクリーニングされた領域に、2枚目のB kトナー像がベルト転写されるようにする。その後は、1枚目と同様動作になる。

【 0 0 9 6 】

図1に示すカラー複写機は、パーソナルコンピュータ等のホストから、LAN又はパラレルI/Fを通じてプリントデータが与えられるとそれをカラープリンタ4 0 0でプリントアウト（画像出力）でき、しかもスキヤナ2 0 0で読取った画像データを遠隔のファクシミリに送信し、受信する画像データもプリントアウトできる複合機能付きのカラー複写機である。この複写機は、構内交換器PBXを介して公衆電話網に接続され、公衆電話網を介して、ファクシミリ交信やサービスセンタの管理サーバと交信することができる。

【 0 0 9 7 】

図2に、図1に示す複写機の電気システムの概要を示す。図2はメインコントローラ1 0を中心に、複写機の制御装置を図示したものである。メインコントローラ1 0は、複写機全体を制御する。メインコントローラ1 0には、オペレータに対する表示と、オペレータからの機能設定入力制御を行う操作／表示ボードOPB、エディタ1 5、スキヤナ2 0 0およびオプションのADFの制御、原稿画像を画像メモリに書き込む制御、および、画像メモリからの作像を行う制御等を行う、スキヤナコントローラ1 2、プリンタコントローラ1 6、画像処理ユニット（IPU）4 0、ならびに、カラープリンタ4 0 0内であって荷電、露光、現像、給紙、転写、定着ならびに転写紙搬送を行う作像エンジンの制御を行うエンジンコントローラ1 3、等の分散制御装置が接続されている。各分散制御装置とメインコントローラ1 0は、必要に応じて機械の状態、動作指令のやりとりを行っている。また、紙搬送等に必要なメインモータ、各種クラッチも、メインコン

トローラ 1 0 内の図示しないドライバに接続されている。

【 0 0 9 8 】

カラープリンタ 4 0 0 には、給紙トレイからの給紙をはじめとして、感光体 4 1 4 の荷電、レーザ書込みユニットによる画像露光、現像、転写、定着および排紙を行なう機構要素を駆動する電気回路および制御回路、ならびに各種センサ等がある。

【 0 0 9 9 】

プリンタコントローラ 1 6 は、パソコンなど外部からの画像及びプリント指示するコマンドを解析し、画像データとして、印刷できる状態にビットマップ展開し、メインコントローラ 1 0 を介して、プリンタ 4 0 0 を駆動して画像データをプリントアウトする。画像及びコマンドを LAN 及びパラレル I / F を通じて受信し動作するために、LAN コントロール 1 9 とパラレル I / F 1 8 がある。

【 0 1 0 0 】

FAX コントローラ 1 7 は、ファクシミリ送信指示があるときには、メインコントローラ 1 0 を介してスキャナ 2 0 0 および IPU 3 0 0 を駆動して原稿の画像を読んで、画像データを、通信コントロール 2 0 および PBX を介して、ファクシミリ通信回線に送出する。通信回線からファクシミリの呼びを受け画像データを受信すると、メインコントローラ 1 0 を介して、プリンタ 4 0 0 を駆動して画像データをプリントアウトする。

【 0 1 0 1 】

図 3 には、画像処理ユニット (IPU) 3 0 0 の構成を示す。スキャナ 2 0 0 が発生する R、G、B 画像データが、インターフェイス 3 5 1 を介して IPU 3 0 0 に与えられる。なお、B 又は R 単色の記録を BR ユニット 3 5 5 が指示する時には、R、G、B 画像データの選択と集成が行われるが、このモードの画像記録処理の説明は省略する。IPU 3 0 0 に与えられた R、G、B 画像データは、RGB_r 補正 3 1 0 で、反射率データ (R、G、B データ) から濃度データ (R、G、B データ) に変換される。

【 0 1 0 2 】

原稿認識 3 2 0 が、この濃度 R、G、B データに基づいて、それらのデータが

宛てられる画像領域が文字領域（文字や線画の領域）か絵柄領域（写真や絵の領域&文字領域でない領域）かを判定し、C/P信号およびB/C信号を、RGBフィルタ330、ならびに、インターフェイス353を介してメインコントローラ10に与える；

C/P信号：2ビット信号であり、3を意味する2ビット「11」が
文字エッジ領域を示し、1を意味する2ビット「01」が
文字なか領域を示し、0を意味する2ビット「00」が
絵柄領域を示す；

B/C信号：1ビット信号であり、H（「1」）が無彩領域を示し、
L（「0」）が有彩領域を示す。

【0103】

－原稿認識320（図4）－

図4に、原稿認識320の機能をブロック区分で示す。原稿認識320は、文字エッジ検出、文字なか検出、絵柄検出及び有彩／無彩検出を行って、文字エッジ領域、文字なか領域あるいは絵柄領域を表すC/P信号および有彩領域／無彩領域を表すB/C信号を発生する。ここで「文字なか」とは、文字エッジの内側すなわち文字線幅内を意味する。

【0104】

原稿認識320は、大別すると、フィルタ321、エッジ抽出322、白領域抽出323、網点抽出324、色判定325および総合判定326からなる。なお、ここでは、スキャナ200の読み取り密度が600dpi程度の場合を例として説明する。

【0105】

－フィルタ321－

フィルタ321は、主に文字のエッジの抽出ために、スキャナ200が発生するG画像データを補正する。ここで、スキャナ200で読み取ったデータは、レンズなどの性能でボケていることがあるので、エッジ強調フィルタをかける。ただ、ここでは、単純に原稿上の像エッジを強調し、複写機に広く普及している、階調表現のための万線パターンを強調しない必要がある。万線パターンを強調し

てしまうと、絵柄（万線パターンによる階調表現領域）をエッジとして抽出して、最終的に文字エッジと誤判定する可能性があるので、強調しないようにする必要がある。また、図 8 に示すように、600 dpi の万線パターン A と 400 dpi の万線パターン B は、繰返し周期が異なるので、同一のフィルタ係数で強調しないようにするのは難しい。そのため、画像パターンの周期を検出して、フィルタの係数を切替える。なお図 8 において、主走査方向 x の白 1 ブロック幅とそれに接する黒 1 ブロック幅との和が、万線ピッチ（定幅：所定数の画素）すなわち万線周期であり、低濃度中間調の時には白ブロック幅が広がり黒ブロック幅が狭くなる。高濃度中間調になるにつれて、白ブロック幅が狭くなり黒ブロック幅が広がる。

【0106】

この実施例では、フィルタ処理 3 2 1 の画素マトリクスを、主走査方向 x の画素数 7 × 副走査方向 y（スキャナ 200 の機械的な原稿走査方向）の画素数 5 として、図 4 上のフィルタ 3 2 1 のブロックに示すように、各画素宛てに各重み付け係数 $a_1 \sim a_7$, $b_1 \sim b_7$, $c_1 \sim c_7$, $d_1 \sim d_7$, $e_1 \sim e_7$ を宛てた 2 組の係数グループ（係数マトリクス）A, B がある。次の係数グループ A は、図 8 の 600 dpi の万線パターン A の強調は抑制ししかも文字のエッジを強調するフィルタ処理用の係数であり、係数グループ B は、図 8 の 400 dpi の万線パターン B の強調は抑制ししかも文字のエッジを強調するフィルタ処理用の係数である。

【0107】

係数グループ A

0	-1	0	-2	0	-1	0
0	-1	0	-2	0	-1	0
0	-1	-1	2	0	-1	-1
0	-1	0	-2	0	-1	0
0	-1	0	-2	0	-1	0。

【0108】

係数グループ B

-1	0	0	-2	0	0	-1
-1	0	0	-2	0	0	-1
-1	0	-1	2 0	-1	0	-1
-1	0	0	-2	0	0	-1
-1	0	0	-2	0	0	-1。

【 0 1 0 9 】

なお、横方向が主走査方向 x の並び、縦方向が副走査方向 y の並びである。係数グループ A、B の、グループ内第 1 行の係数が、図 4 上のフィルタ 3 2 1 のブロックの係数マトリクスの、第 1 行の係数 a 1 ～ a 7 であり、係数グループ A、B の第 3 行の中央の「2 0」が、フィルタ 3 2 1 のブロックの係数マトリクスの第 3 行 c 1 ～ c 7 の中央の画素の係数即ち注目画素の係数 c 4 である。係数マトリクスの各係数に、それに宛てられる画素の画像データが表す値を乗算した積（総計 7 × 5 = 3 5 個）の総和（積和値）が、注目画素（c 4 が宛てられた画素）の、フィルタ 3 2 1 で処理した画像データ値として、エッジ抽出 3 2 2 および白領域抽出 3 2 3 に与えられる。ここで注目画素とは、現在処理対象の画素であり、それが順次に x 方向にそして y 方向に位置が異なるものに更新される。

【 0 1 1 0 】

係数グループ A は、図 8 に示す 6 0 0 d p i の万線パターン A の万線ピッチで負の係数（小さい値の係数）が分布しそれらの間に 0（やや大きい値の係数）が分布し、そしてエッジ強調のために注目画素には 2 0（極めて大きな係数）が宛てられている。これにより、画像データ（注目画素）が万線パターン A の領域の黒／白間エッジである時には、それにあてて導出される加重平均値（積和値）は、万線パターン A でない文字エッジである時に比べて、かなり低い値になる。

【 0 1 1 1 】

係数グループ B は、図 8 に示す 4 0 0 d p i の万線パターン B の万線ピッチで負の係数（小さい値の係数）が分布しそれらの間に 0（やや大きい値の係数）が分布し、そしてエッジ強調のために注目画素には 2 0（極めて大きな係数）が宛てられている。これにより、画像データ（注目画素）が万線パターン B の領域の黒／白間エッジである時には、それにあてて導出される加重平均値（積和値）は、

万線パターンBでない文字エッジである時に比べて、かなり低い値になる。

【0 1 1 2】

なお、フィルタ3 2 1では、下記条件1, 2のどちらかが成立したとき、即ち、図8の4 0 0 d p iの万線パターンBである可能性が高い時に、係数グループBによるフィルタ処理を行い、そうでないときに係数グループAによるフィルタ処理を行なう：

－条件1－ [4 0 0 d p i系の万線パターンBの薄いところ

(図8上の白区間) かを見る条件]

$(D[3][1] < D[3][2]) \&$

$(D[3][7] < D[3][6]) \&$

$(ABS(D[3][2] - D[3][4]) > ABS(D[3][4] - D[3][1])) \&$

$(ABS(D[3][6] - D[3][4]) > ABS(D[3][4] - D[3][7]))$

－条件2－ [4 0 0 d p i系の万線パターンBの濃いところ

(図8上の黒区間) かを見る条件]

$(D[3][1] > D[3][2]) \&$

$(D[3][7] > D[3][6]) \&$

$(ABS(D[3][2] - D[3][4]) > ABS(D[3][4] - D[3][1])) \&$

$(ABS(D[3][6] - D[3][4]) > ABS(D[3][4] - D[3][7]))$

なお、 $D[i][j]$ は、 x, y 分布の画素マトリクス上の、 $x=i, y=j$ の位置の画素の画像データが表す値を意味し、例えば、 $D[3][1]$ は、図4上のフィルタ3 2 1のブロックに示す係数マトリクスの係数 a_3 が宛てられる画素の画像データが表す値である。「&」は「論理積：AND」を意味し、「ABS」は、絶対値演算子を意味する。注目画素は、 $D[4][3]$ である。

【0 1 1 3】

上記条件1又は2が成立すると、その時の注目画素が、図8に示す、6 0 0 d p i読み取り時の4 0 0 d p iの万線パターンBの領域のものである、と見なし、係数グループBを用いて、文字エッジ強調のフィルタ処理を行う。条件1および2のいずれも成立しないと、図8に示す、6 0 0 d p i読み取り時の6 0 0 d p iの万線パターンAが強調されるのを避ける係数グループAを用いて、文字

エッジ強調のフィルタ処理を行う。即ち、画像周期（ピッチ）を検出して、特定周期の画像パターンを強調しないようにしている。万線パターンを強調せずに、文字のエッジを強調することが可能となる。なお、図4には、エッジ処理にG画像データを参照する態様を示すが、G画像データに限らず、輝度データであってもよい。濃い薄いを表現する信号なら適応可能である。

【0114】

－エッジ抽出322－

文字領域は、高レベル濃度の画素と低レベル濃度の画素（以下、黒画素、白画素と呼ぶ）が多く、かつ、エッジ部分では、これらの黒画素及び白画素が連続している。エッジ抽出322は、このような黒画素及び白画素それぞれの連続性に基づいて文字エッジを検出する。

【0115】

－3値化322a－

先ず、3値化322aで、2種の閾値TH1およびTH2を用いて、フィルタ321が文字エッジ強調のフィルタ処理をしたG画像データ（エッジ抽出322の入力データ）を3値化する。閾値TH1およびTH2は、例えば、画像データが0から255までの256階調（0＝白）を表す場合、例えばTH1＝20、TH2＝80に設定する。3値化322aでは、入力データ<TH1であると、該データが宛てられる画素を白画素と、 $TH1 \leq$ 入力データ<TH2であると中間調画素と、 $TH2 \leq$ 入力データであると黒画素と、表す3値化データに入力データを変換する。

【0116】

－黒画素連続検出322b，白画素連続検出322c－

黒画素連続検出322bおよび白画素連続検出322cが、3値化データに基づいて、黒画素が連続する箇所および白画素が連続する箇所を、それぞれパターンマッチングにより検出する。このパターンマッチングには、本実施例では、図9に示す3×3画素マトリクスのパターンBP a～BP dおよびWP a～WP dを用いる。図9に示すパターンにおいて、黒丸は上述の黒画素であることを示し、白丸は上述の白画素であることを示し、いずれの丸印もない空白画素は、黒画

素，中間調画素，白画素のいずれであるか問わないものである。3×3画素マトリクスの中心の画素が注目画素である。

【0117】

黒画素連続検出322bは、3値化データの内容の分布が、図9に示す黒画素分布パターンBP a～BP dのいずれかにマッチングすると、その時の注目画素を「黒連続画素」としてそれをあらわすデータを該注目画素に与える。同様に、白画素連続検出322cは、図9に示す白画素分布パターンWP a～WP dのいずれかにマッチングすると、その時の注目画素を「白連続画素」としてそれをあらわすデータを該注目画素に与える。

【0118】

－近傍画素検出322d－

次の近傍画素検出322dは、黒画素連続検出322bおよび白画素連続検出322cの検出結果について、この近傍画素検出322dでの注目画素の近傍に黒連続画素又は白連続画素があるか否かを調べることにより、該注目画素が、エッジ領域と非エッジ領域のいずれにあるかを判定する。より具体的に述べれば、本実施例にあっては、5×5画素マトリクスのブロックで、その内部に黒連続画素と白連続画素がそれぞれ1つ以上存在するときに、そのブロックをエッジ領域と判定し、そうでないときに、そのブロックを非エッジ領域と判定する。

【0119】

－孤立点除去322e－

さらに、文字エッジは連続して存在するので、孤立点除去322eにて孤立しているエッジを非エッジ領域に補正する。そして、エッジ領域と判定した画素に対して”1”（エッジ領域）なるedge信号を出力し、非エッジ領域と判定した画素に対して”0”（非エッジ領域）なるedge信号を出力する。

【0120】

－白領域抽出323－

白領域抽出323は、2値化323a，RGB白抽出323b，白判定323c，白パターンマッチング323d，黒判定323e，黒パターンマッチング323fおよび白補正323gからなる。

【 0 1 2 1 】

ー 2 値化 3 2 3 a ー

2 値化 3 2 3 a は、フィルタ 3 2 1 の画像濃度データ（G 画像データ）のエッジ強調出力を、閾値 t_{hwsb} で 2 値化して、白パターンマッチング 3 2 3 d（の処理を表す図 10 のステップ 7）が参照する白データの生成のための 2 値化白判定信号を発生する。なお、エッジ強調出力は、この実施例では 0 から 255 の 256 階調であり、0 が濃度の無い白であり、閾値 t_{hwsb} の一例は、50 であって、エッジ強調出力の値が $t_{hwsb} = 50$ より小さければ、2 値化 3 2 3 a が「2 値化白」と判定し 2 値化白判定信号「1」を発生する。エッジ強調出力の値が $t_{hwsb} = 50$ 以上のときは 2 値化白判定信号「0」を発生する。

【 0 1 2 2 】

ー RGB 白抽出 3 2 3 b ー

RGB 白抽出 3 2 3 b は、1.) RGB 白地検出、2.) 色地検出および 3.) 谷白画素検出を行って、画像データが白領域かを判定する：

1.) RGB 白地検出

該 RGB 白地検出では、R、G、B 画像データで白地領域を検出することにより、白背景分離の動作をアクティブにする。すなわち白背景分離の処理を起動する。具体的には、図 10 のパターン WBP に示すように、 3×3 画素マトリックスの R、G、B 画像データのすべてが閾値 t_{hws} より小さければ、注目画素（ 3×3 画素マトリックスの中心画素）が白領域と判定して白パターンマッチング 3 2 3 d（の処理を表す図 10 のステップ 3 が参照する白地判定信号）をアクティブ（「1」）にする。これは、ある程度の広がり of 白画素領域があるかを検出するものである。なお、R、G、B 画像データのそれぞれも、この実施例では 0 から 255 の 256 階調であり、0 が濃度の無い基底レベルであり、閾値 $t_{hws} < t_{hwsb}$ であって、 t_{hws} の一例は、40 であって、R、G、B 画像データのすべてが $t_{hws} = 40$ より小さいと、「白地」と判定し白地判定信号「1」を発生する。R、G、B 画像データのいずれかが $t_{hws} = 40$ 以上のときは白地判定信号「0」を発生する。

【 0 1 2 3 】

2.) 色地検出

薄い色を白背景と判定しないようにするために、色地を検出する：

A. ここではまず、注目画素を中心とする 5×5 画素マトリックスの各画素の符号を、図11のパターンMP_pに示すものとする、注目画素となる中心画素c₃ (MC_a~MC_dの×印画素)のRGB差(1画素宛てのR, G, B画像データの最大値と最小値との差)が閾値t_{hc}より大きいと色画素判定信号aを「1」(色画素)とし、閾値t_{hc}以下のときは「0」(白黒画素)とする；

B. 注目画素の片側の周辺画素群Δ(図11のMC_a~MC_dの中)のいずれかの画素のR, G, B画像データがすべて閾値t_{hwc}以下であると一方側白判定信号bを「1」(白画素)とし、閾値t_{hwc}を超えるときは「0」(非白画素)とする。閾値t_{hwc}は例えば20である；

C. 注目画素の他方側の周辺画素群□(図11のMC_a~MC_dの中)のいずれかの画素のR, G, B画像データがすべて閾値t_{hwc}以下であると他方側白判定信号cを「1」(白画素)とし、閾値t_{hwc}を超えるときは「0」(非白画素)とする；

D. 図11のパターンMC_a~MC_dのいずれかにおいて、

$$a \text{ AND } (b \text{ と } c \text{ のエクスクルーシブノア}) = \text{「1」}$$

が成立すると、すなわち、a = 「1」(注目画素が色画素)、かつ、bとcが一致(注目画素の両側ともに白画素、または、両側ともに非白画素)のとき、注目画素宛ての、色地判定信号dを「1」(色地)とする。この色地判定信号dは、白パターンマッチング323d(の処理を表す図10のステップ6)で、参照される。

【0124】

上述のパターンマッチングA. ~D. を行うのは、黒文字のまわりがRGB読取り位置ずれでわずかながらに色付きになるときそこを色と拾わないためである。黒文字のまわりの色付きの位置では、(bとcのエクスクルーシブノア)が「0」(注目画素の両側の一方が白画素、他方が非白画素)となり、この場合は、色地判定信号d = 「0」(非色地)となる。加えて、注目画素が、周辺を白地で囲まれた色画素のときには、色地判定信号d = 「1」(色地)となり、線が込

み入ったところでも、薄い色画素を色地として検出することができる。すなわち、線が込み入ったところでは、本来白いところが完全に白に読取られないが、上記処理A.でRGB差が小さいと色画素と判定しないので、閾値 t_{hwc} を濃度を見るべき白地よりも厳しく設定して（たとえば $t_{hws} = 40$, $t_{hwsb} = 50$ に対し、 $t_{hwc} = 20$ ）、B.～D.の処理で白背景か否を厳密にチェックして薄い色画素を色地として正確に検出することができる。

【0125】

3.) 谷白画素検出

次に、谷白画素検出では、上記RGB白地検出で検出できない小さな白領域の谷白画素を、図10に示すG画像データの 5×5 画素マトリクス分布RDPaおよびRDPbに基づいて検出する。具体的には、 5×5 画素マトリクス分布RDPaに基づいて、

$\text{miny} = \min(G[1][2], G[1][3], G[1][4], G[5][2], G[5][3], G[5][4])$ を算出する。即ち、図10に示す 5×5 画素マトリクス分布RDPaの、黒丸を付した画素群の中の最低濃度minyを抽出する。そして、

$\text{maxy} = \max(G[3][2], G[3][3], G[3][4])$

を算出する。即ち、図10に示す 5×5 画素マトリクス分布RDPaの、白丸を付した画素群の中の最高濃度maxyを抽出する。次に、

$\text{mint} = \min(G[2][1], G[3][1], G[4][1], G[2][5], G[3][5], G[4][5])$ を算出する。即ち、図10に示すもう1つの 5×5 画素マトリクス分布RDPbの、黒丸を付した画素群の中の最低濃度mintを抽出する。そして、

$\text{maxt} = \max(G[2][3], G[3][3], G[4][3])$ を算出する。即ち、図10に示す 5×5 画素マトリクス分布RDPbの、白丸を付した画素群の中の最高濃度maxtを抽出する。ここで、 $\min()$ は最小値を検出する関数である。 $\max()$ は、最大値を検出する関数である。次に、

$\text{OUT} = ((\text{miny} - \text{maxy}) > 0) \# ((\text{mint} - \text{maxt}) > 0)$

を算出する。即ち、 $(\text{miny} - \text{maxy})$ と $(\text{mint} - \text{maxt})$ のうち、正值であって大きいほうの値を谷検出値OUTとし、このOUTの値がある閾値以上であると、注目画素(RDPaまたはRDPbの中心画素)を谷白画素と検出する。このように画像

の谷状態を検出して、1.) RGB白地検出では、検出しにくいところを補う。

【0126】

ー白判定323cー

ここでは、白判定にもちいる状態変数MS, SS[I]の更新を行う。その内容を図5に示す。ここで、状態変数MSは処理対象ライン（注目ライン）の画素宛てのもの、状態変数SS[I]は処理対象ラインの1ライン前（処理済ライン）の画素宛てのものであり、いずれも白地の白の程度を表す4bitの白地情報であり、図5の処理によって生成されるものである。状態変数MSおよびSS[I]が表す値の最高値は15に定めており、これが最も白い程度を意味し、最低値は0である。すなわち状態変数MSおよびSS[I]は、白の程度を示すデータであり、それが表す値が大きいほど、強い白を意味する。複写動作開始時に、状態変数MSおよびSS[I]は共に0に初期化される。

【0127】

図5の処理においてはまず、処理対象である注目画素の1ライン前の状態変数すなわち白地情報SS[I]と注目画素の同一ライン上の1画素前の画素（先行画素：処理済画素）の状態変数すなわち白地情報MSとを比較して（ステップ1）、1ライン前の白地情報SS[I]の方が大きければ、それを注目画素の仮の白地情報MSとする（ステップ2）が、そうでないと先行画素の状態変数MSを、注目画素の仮の白地情報MSとする。これは、周辺画素の白地情報の、より白に近い情報を選択することを意味する。

【0128】

複写動作を開始してから、前記1.) RGB白地検出で白領域すなわち白地を検出すると〔前記1.) RGB白地検出の出力である白地判定信号＝「1」〕、注目画素の1ライン前の画素の白地情報SS[I]を15に更新し（ステップ3, 4）、注目画素の白地情報MSも15とする（ステップ5）。そして、注目画素の白地情報MSは、図12に示すラインメモリLMPの、現ライン（注目ライン）用のラインメモリの注目画素の主走査位置（F）に書込み、1ライン前の画素宛ての白地情報SS[I]は、図12に示すラインメモリLMPの、前1ライン用のラインメモリの、注目画素の主走査位置（F）に書込む（ステップ3, 4

、5)。次に、1ライン前の画素宛ての白地情報 $SS[I]$ を、1ライン前の画素に、次のように、伝搬させる（ステップ14～17）。なお、 $[I]$ は注目画素の主走査位置を意味し、 $[I-1]$ は主走査方向 x でそれより1画素前の画素（注目画素の直前の画素）の位置を意味する。

【0129】

$SS[I-1] < SS[I] - 1$ の時、 $SS[I-1] = SS[I] - 1$ をラインメモリにセットする（ステップ14, 15）。即ち、注目画素より1ライン前のラインにおいて、主走査方向で注目画素の位置（F）より1画素前（E）の白地情報 $SS[I-1]$ よりも注目画素の位置（F）の白地情報 $SS[I]$ から1を減算した値「 $SS[I] - 1$ 」のほうが大きい（白程度が強い）と、1ライン前のライン上の注目画素の位置（F）より1画素前の画素（E）宛ての白地情報 $SS[I-1]$ を、注目画素の位置（F）の白地情報 $SS[I]$ より1だけ白強度を下げた値に更新する。

【0130】

次に、 $SS[I-2] < SS[I] - 2$ の時、 $SS[I-2] = SS[I] - 2$ をラインメモリにセットする（ステップ16, 17-14, 15）；

次に、 $SS[I-3] < SS[I] - 3$ の時、 $SS[I-3] = SS[I] - 3$ をラインメモリにセットする（ステップ16, 17-14, 15）。

【0131】

以下同様にして、最後に、 $SS[I-15] < SS[I] - 15$ の時、 $SS[I-15] = SS[I] - 15$ をラインメモリにセットする（ステップ16, 17-14, 15）。これらの白地情報 $SS[I]$ の値の下限值 MIN は0であり、0未満になるとときには、0にとどめる。これは後述のステップ13においても同様である。

【0132】

これらのステップ14～17の処理により、1ライン前かつ注目画素の主走査位置より前の白地情報 SS が、注目画素の白地情報 MS を、それから主走査方向 x の1画素の位置ずれにつき1の低減率で下げた値に更新され、注目画素の白地情報が1ライン前の主走査方向 x で主走査の後方に、前記低減率で伝搬する（白

伝搬処理)。但しこれは、1ライン前の白地情報のほうが小さい値である場合である。例えば1ライン前の画素が、前記1.) RGB白地検出で白地(白領域)と検出したものであるときにはその白地情報は15であって最高値であるので書換えは行われない。

【0133】

注目画素を更新してそれが白地でないものになると〔前記1.) RGB白地検出の出力である白地判定信号＝「0」〕、ステップ3からステップ6以下に進み、注目画素が、色地〔前記2.) 色地検出の出力である色地判定信号 $d = 「1」$ 〕でなく(非色地であり)、2値化白〔前記2値化323aの出力である2値化白判定信号＝「1」〕であり、しかも、ステップ1, 2で仮に定めた注目画素の状態変数すなわち白地情報MSが閾値 t_{hw1} (例えば13)以上、である時に、注目画素宛ての白地情報MSを+1する(ステップ6～10)。すなわち、1だけ白程度が強い値に更新する。白地情報MSの最高値 max は15に定めており、15を超える時には15にとどめる(ステップ9, 10)。この経路を進んできたときにも、前述の、ステップ5および14～17を実行する。すなわち、白伝搬処理を行う。

【0134】

注目画素が非色地かつ2値化白ではあるが、白地情報MSが t_{hw1} (たとえば13)未満、 t_{hw2} (例えば1)以上、かつ、谷白画素である時には、状態変数MSをそのままの値に保持する(ステップ8, 11, 12)。この経路を進んできたときにも、前述の、ステップ5および14～17を実行する。すなわち、白伝搬処理を行う。

【0135】

上記条件のいずれにも一致しないとき、すなわち注目画素が色地又は非2値化白のときは、注目画素の白地情報MSを-1する(ステップ13)。すなわち白程度が1だけ弱い白地情報に更新する。白地情報MSの最低値 MIN は0であり、0未満になる時には0にとどめる。この経路を進んできたときにも、前述の、ステップ5および14～17を実行する。すなわち、白伝搬処理を行う。

【0136】

以上の白地情報MSの生成により、ラインメモリLMP上において、状態変数（白地情報）MSを介して周辺画素に白情報を伝搬させることができる。この白地情報MSの生成は前述のように、色データ（R、G、B画像データのすべて）が閾値 $t_{hws} = 40$ より小さいとき白地と表すRGB白地判定信号に基づいた、図5のステップ3-4-5-14~17の系統の、色対応の白地情報MSの生成を含み、しかも、濃度データ（G画像データ）のエッジ強調出力（フィルタ321の出力）が、閾値 $t_{hwsb} = 50$ より小さいとき白地と2値化白判定信号に基づいた、図5のステップ7~13-5-14~17の系統の、濃度対応の白地情報MSの生成を含む。

【0137】

この白判定323cは、まずRGB白抽出323bの中の1.) RGB白地検出で、白領域を検出するまで、すなわち前記1.) RGB白地検出が白地判定信号「1」を発生しこれに対応して色対応の白地情報MSの生成（ステップ3-4-5-14~17）を開始するまで、は動作（ステップ4の実行）をしない。これは、白領域との判定が得られない領域を、フィルタ321のエッジ強調処理後G画像データの後述する白パターンマッチングにて白画素（白ブロック）と誤判定することを防ぐためである。

【0138】

薄い色地上の文字にエッジ強調フィルタ321をかけると、文字周辺のデータが本来の画像データ（色地）より、レベルの低い値（白）となるので、フィルタ321のエッジ強調処理後のデータで白パターンマッチングをすると、すなわち濃度対応の白地情報MSの生成（ステップ7~13-5-14~17）のみに基づいて白領域判定をすると、色地上の文字周辺を白地と誤判定しやすいが、上述の色対応の白地情報MSの生成（ステップ3-4-5-14~17）によって白領域との判定が得られる領域に後述する、白画素（白ブロック）を判定するための白パターンマッチングを適用するように白地情報MSを最高値とし、ステップ3で白地でないときには、更にステップ6以下で詳細に白地条件をチェックして白パターンマッチングを適用するか否を決定するための1つのパラメータである白地情報MSを調整するので、フィルタ321のエッジ強調処理後G画像データ

の後述する白パターンマッチングにて白画素（白ブロック）と誤判定することを防いでいる。

【0139】

例えば、色画素の可能性が高いときには、白地情報MSを下げ（ステップ13）、色画素の疑いもありえるときには白地情報MSをホールド（変更無し）にして（ステップ11～13）、後述する白パターンマッチングにて白画素（白ブロック）と誤判定することを防いで、文字周辺のデータが本来の画像データ（色地）より、レベルの低い値（白）となるのを防止している。

【0140】

文字が密なところは上述の処理（ステップ3～5，6～10および14～17）によって白地情報MSを更新し伝搬させるので、密な文字領域が絵柄と誤判定される可能性が低減する。また、込み入った文字（例えば、「書」）などの文字の中は、1.) RGB白地検出で白検出ができない場合があるが、そのときに3.) 谷白画素検出にて、白と検出し、白地情報MSを、ステップ12のYES出力がステップ5に直進する経路でホールドして、白地傾向にとどめるので、込み入った文字の中が絵柄と誤判定される可能性が低減する。

【0141】

また、先に触れたように、注目画素が、周辺を白地で囲まれた色画素のときには、前記2.) 色地検出の出力である色地判定信号 $d = 「1」$ （色地）となり、線が込み入ったところでも、薄い色画素を色地として検出することができ、注目画素周辺が白かを見る閾値 t_{hwc} を低く設定して（ $t_{hwc} = 20$ ）、薄い色画素（注目画素）の周辺が白背景か否を厳密にチェックして薄い色画素を色地として検出することができるので、込み入った文字の中が絵柄と誤判定される可能性を更に低減することができる。

【0142】

上述のように、薄い色画素を色地としてより厳密に検出できることにより、色地と検出したときには図5のステップ6からステップ13に進んで、状態変数MSを下げて色地を白と判定する可能性を低減できるのに加えて、ステップ3で参照する白地判定信号を生成する時の閾値 t_{hws} （たとえば40）に対して、

ステップ7で参照する2値化白判定信号を生成する時の閾値 t_{hwsb} (例えば50) を大きい値として、色地と判定しなかった場合(ステップ6:NO)には、前記2値化323aで白と見なす確率を高くして、図5のステップ7から10に進んで状態変数MSを上げて白領域と判定する可能性を高くしている。

【0143】

すなわち、前記1.) RGB白地検出で閾値 $t_{hws} = 40$ で、白と判定する確率が低い厳しい白判定を行って、そこで白地と判定すると、図5のステップ3から4以下の処理により、状態変数MSを上げて文字背景を白と判定する可能性を高くしている。該厳しい白判定で白地との判定が出なかったときには、では逆に色地であるかの、薄い色画素も色地として検出する信頼性が高い厳しい色地判定、すなわち前記2.) 色地検出、の結果を参照し、それが色地との判定にならないときには、もう一度、今度は白と判定する確率が高い閾値 $t_{hwsb} = 50$ の甘い白判定、すなわち前記2値化323a、を参照してそれが白の判定であると、状態変数MSを上げて文字背景を白と判定する可能性を高くしている(ステップ7~10)。この処理(ステップ6~10)があるので、色地と検出される薄い色画素よりも更に薄い背景濃度ムラ、例えば裏映りのような原稿の地にムラがある場合に、原稿の細かい地ムラに連動して状態変数MSが2値的に大きく変化するのが抑制され、つぎの白パターンマッチング323dでの白画素か否かの判定が走査方向に細かく変動するのが抑制される。その結果、背景が薄い色地のときに、裏映りのような原稿の細かい地ムラに連動して細かい色抜け(白背景)が現われることがなくなる。

【0144】

- 白パターンマッチング323d -

注目画素を中心とする5×5画素単位のブロックで連続した白画素が存在するか否かで、背景が白かを判断する。そのために、注目画素に関して、次式が満たされる時に、注目画素を白画素と仮に定めて、白パターンマッチングを行う：

(非色画素 & (白地情報 $MS \geq t_{hw1}$ (13))) & 2値化白) #

(非色画素 & (白地情報 $MS \geq t_{hw2}$ (1))) & 谷白画素 & 2値化白)

ここで、この条件式を満たすかのチェックを行う注目画素は、図5のステップ5

および 1 4 ~ 1 7 の白伝搬処理の対象となってその処理過程を経たものであり、上記条件式の中の「白地情報 MS」が、白伝搬処理後の、上記チェックを行う注目画素の白地情報 MS [I] である。但し、この MS [I] は白伝搬処理を終えた白地情報であって、その I は、上記チェックを行う注目画素の主走査方向 x の位置であり、上述の白判定 3 2 3 c で状態変数 MS を算出する注目画素の主走査方向 x の位置とは別物である。

【 0 1 4 5 】

上記条件式の中の、「非色画素」は前記 2.) 色地検出の出力である色地判定信号 d が「 0 」であること、「 2 値化白」は前記 2 値化 3 2 3 a の 2 値化白判定信号が「 1 」 (2 値化白) であること、および、「谷白画素」は、前記 3.) 谷白画素検出の検出結果が谷白画素であること、をそれぞれ意味し、# は論理和 (オア : 又は) を意味する。白パターンマッチングは、上記条件式で判定した出力 (白画素か否) に対し、図 1 2 の縦横斜めの連続性パターン PMP a ~ PMP d のいずれかに該当するかをチェックするものである。パターン PMP a ~ PMP d に付した白丸は、白画素であることを意味する。他の空白画素は、白画素であるか否か不問である。

【 0 1 4 6 】

注目画素を中心とする 5 × 5 画素マトリクスの白画素分布が図 1 2 のパターン PMP a, PMP b, PMP c または PMP d に該当すると、注目画素が白パターン画素であると判定し、この白パターンマッチングの結果を 4 × 4 画素を 1 ブロック単位としてブロック化する。即ち、4 × 4 画素の中に一つ以上白パターン画素が存在する時、そのブロックは白ブロックとする。つまり、4 × 4 画素のすべての画素を、白画素とする。

【 0 1 4 7 】

ー 黒判定 3 2 3 e ー

G 画像データが閾値 t h b k を越える画素を黒画素と判定する。t h b k 未満の画素を白画素とする。

【 0 1 4 8 】

ー 黒パターンマッチング 3 2 3 f ー

黒判定 3 2 3 e での画素単位の黒／白画素判定結果を用いて、黒パターンマッチングを行う。目下処理対象である注目画素を中心とする 3×3 画素マトリクスのすべての画素が、図 10 のパターン B B P に示すように全て黒画素であると、注目画素は黒パターン画素であると判定する。そして、この黒パターンマッチングの結果を 4×4 画素を 1 ブロック単位としてブロック化する。即ち、 4×4 画素の中に一つ以上黒パターン画素が存在する時、そのブロックは黒ブロックとする。つまり、 4×4 画素のすべての画素を、黒画素とする。

【0149】

ー白補正 3 2 3 gー

ここでは、4.) 白ブロック補正、5.) 黒ブロック補正および6.) 白領域判定により、白領域を抽出する。図 12 にブロックパターン B C P を示す。このパターン B C P の1つの枠目が1ブロックであり、1ブロックは 4×4 画素である。

【0150】

4.) 白ブロック補正

白ブロック補正では、ブロックパターン B C P の×を付した注目ブロックを中心とした 15×11 ブロックにおいて、四隅の各 6×4 ブロック領域それぞれに1つ以上の白候補ブロックが存在するときに、注目ブロックに白ブロック補正データを与える。このことにより、白地に囲まれた領域を白領域とする。

【0151】

5.) 黒ブロック補正

黒ブロック補正では、注目ブロックを中心とする 3×3 ブロックマトリクスにおいて白ブロックが一個以上存在し、かつ、該注目ブロックを中心とする 5×5 ブロックマトリクスにおいて黒ブロックが1以上存在すれば、該注目ブロックに黒ブロック補正データを与える。このことにより、白ブロックと黒ブロックの境界を白領域とする。

【0152】

6.) 白領域判定

次に、白領域判定では、黒ブロック補正データまたは、白ブロック補正データ

が存在すれば、白領域とする。

【0153】

図13に、丸B p 1～B p 4で囲んだ黒の突出部は、上述の、注目ブロックを中心とした15×11ブロックにおいて四隅の各6×4ブロック領域それぞれに1つ以上の白候補ブロックが存在するときに注目ブロックに白ブロック補正データを与える白ブロック補正、によって白ブロックに置き換えられる。丸B p 1～B p 4で囲んだ黒の突出部のように白地で囲まれた黒領域を、白領域とすることは、そこを絵柄部と判定する可能性を低減する。後述する総合判定326では、非白領域は絵柄と判定するが、丸B p 1～B p 4で囲んだ黒の突出部のように白地で囲まれた黒領域を絵柄と誤判定する可能性が減る。さらに、5.) 黒ブロック補正および6.) 白領域判定にて、黒地と白地境界を白領域（文字領域）と判定するので、文字エッジは、文字の太さにかかわらず白地判定するので、文字エッジを正しく文字エッジと判定することが可能となる。

【0154】

－文字／写真判定レベルの調整－

上述のように白領域抽出323では、白判定323cで、RGB白抽出323bの白地判定信号、色地判定信号dおよび谷白画素判定信号、ならびに、2値化323aの2値化白判定信号、に対応する、白の程度をあらわす状態変数である白地情報MSを生成する。そして白パターンマッチング323dで、該色地判定信号d、白地情報MS、2値化白判定信号および谷白画素判定信号に基づいて注目画素が白画素か否を仮に定めて、注目画素を含む画素マトリクスに対する白画素分布パターンマッチングによって白画素か否を確定する。この結果と、黒判定323eおよび黒パターンマッチング323fの結果を用いて、白補正323gが、注目画素が黒地と白地境界との境界（白領域：文字領域）であるかを判定する。

【0155】

RGB白抽出323bの白地判定信号（図5のステップ3で参照）は、注目画素のR、G、B画像データのすべてが閾値 t_{hws} =40より小さいと「1」（白地）である。この閾値 t_{hws} を大きくすると大きい値の白地情報MSを

定める確率が高くなり、上記「白領域」（黒地と白地境界との境界：文字領域）を抽出する確率が高くなる（すなわち絵柄領域を抽出する確率が低下する）。閾値 $t_{hws s}$ を小さくするとこの逆となる。

【 0 1 5 6 】

2 値化 3 2 3 a の 2 値化白判定信号（図 5 のステップ 7 で参照）は、フィルタ 3 2 1 の G 画像データのエッジ強調出力が閾値 $t_{hws b} = 50$ より小さければ、「1」（2 値化白）である。この閾値 $t_{hws b}$ を大きくすると大きい値の白地情報 MS を定める確率が高くなり、上記「白領域」を抽出する確率が高くなる（すなわち絵柄領域を抽出する確率が低下する）。閾値 $t_{hws b}$ を小さくするとこの逆となる。

【 0 1 5 7 】

「白領域」の画像データには後工程で、文字画像を鮮明に表すための画像処理が施されるので、閾値 $t_{hws s}$ および $t_{hws b}$ を大きくすると、文字に優先度が高い画像処理が施される。非白領域すなわち絵柄（写真）領域の画像データには後工程で、写真や絵柄を忠実に表すための画像処理が施されるので、閾値 $t_{hws s}$ および $t_{hws b}$ を小さくすると、絵柄（写真）に優先度が高い画像処理が施される。

【 0 1 5 8 】

ところで、RGB 白抽出 3 2 3 b の色地判定信号 d（図 5 のステップ 6 で参照）が「1」（色地）であると白地情報 MS を低くし、上記「白領域」を抽出する確率が低くなる（すなわち絵柄領域を抽出する確率が高くなる）。前記 2.）色地検出で色地判定信号 d を生成する処理 B. , C. で用いる閾値 t_{hwc} （例えば 20）を小さくすると、周辺画素（図 11 の△と□）を同時に色画素と検出する確率すなわち（b と c のエクスクルーシブノア）＝「1」となる確率がたかくなって色地判定信号 d＝「1」（色地）を得る確率が高くなり、上記「白領域」を抽出する確率が低くなる（すなわち絵柄領域を抽出する確率が高くなる）。

【 0 1 5 9 】

そこで本実施例では、図 2 の操作／表示部 OPB にて、キー入力による入力モードのメニュー表示ならびに液晶ディスプレイに表示されたメニュー画面上のキー

画像（パラメータ指定キーおよびアップ、ダウンキー）の操作によって調整するパラメータ調整の中の「文字／写真レベル」の調整によって、閾値 $t h w s s$, $t h w s b$ および $t h w c$ を次のように調整するようにしている：

パラメータ	文字側調整値			標準	写真側調整値		
	6	5	4	<u>3</u>	2	1	0
$t h w s s$	4 6	4 4	4 2	<u>4 0</u>	3 8	3 6	3 4
$t h w s b$	5 6	5 4	5 2	<u>5 0</u>	4 8	4 6	4 4
$t h w c$	2 6	2 4	2 2	<u>2 0</u>	1 8	1 6	1 4

すなわち、オペレータが操作／表示部 O P B にて調整設定するパラメータ「文字／写真レベル」の標準値（デフォルト）は「3」であり、このデフォルト値が、上記の文字／写真レベルと閾値 $t h w s s$, $t h w s b$ および $t h w c$ との関係をあらわす変換テーブルと共に、図 3 に示す ROM 3 5 8 に書き込まれており、図 3 に示す I P U 3 0 0 に電源が投入され C P U 3 5 7 が I P U 3 0 0 の初期化をするときに、C P U 3 5 7 が ROM 3 5 8 から文字／写真レベルのデフォルト値を読み出して、それに対応する閾値 $t h w s s$, $t h w s b$ および $t h w c$ を変換テーブルから読み出して RAM 3 5 6 の、各閾値宛てレジスタに書きこんで、白領域抽出 3 2 3 での上述の処理に用いる。その後操作ボード O P B からの入力によって文字／写真レベルの調整があり、調整後の値 A がメインコントローラ 1 0 から C P U 3 5 7 に与えられると、C P U 3 5 7 は、調整後の値 A に対応するパラメータ $t h w s s$, $t h w s b$ および $t h w c$ の各値を、ROM 3 5 8 の変換テーブルから読み出して、RAM 3 5 6 の、パラメータ宛てレジスタに書きこむ。

【 0 1 6 0 】

閾値を標準値 $t h w s s = 4 0$, $t h w s b = 5 0$, $t h w c = 2 0$ に設定しているときに、操作ボード O P B を使ってオペレータが「文字／写真レベル」の値を i （例えば 1）だけ大きく「U p」すると、閾値 $t h w s s$, $t h w s b$ および $t h w c$ が $2 i$ （2）分、文字優先方向に変更した値に定められる。逆に、オペレータが「文字／写真レベル」の値を i （例えば 1）だけ小さく「D o w n

」すると、閾値 $t_{hws s}$, $t_{hws b}$ および t_{hwc} が $2i(2)$ 分、写真優先方向に変更した値に定められる。

【0161】

－網点抽出 324－

第1網点ピーク検出 324 a は、G 画像データを用いて、所定の大きさの二次元局所領域内の画素濃度情報から、網点ドットの一部を形成する画素（網点ピーク画素と呼ぶ）を検出する回路である。局所領域に関して、次の二つの条件が同時に成立するとき、領域の中心画素を網点ピーク画素として検出する：

条件1：中心画素の濃度レベルが局所領域内で最大（山ピーク）または最小（谷ピーク）である；

条件2：中心画素に対し点対称関係にある全ての画素のペアについて、画素ペアの濃度レベルの平均と中心画素の濃度レベルとの差の絶対値が、閾値 T_h 以上であること。

【0162】

図14を参照して、第1網点ピーク検出 324 a の検出処理を具体的に説明する。局所領域として 5×5 画素マトリクス（一般化して示すと $M \times M$ 画素マトリクス）のマスクを採用した例である。 5×5 画素マトリクスの各画素の符号を、図11のパターン MP_p に示すものとする、注目画素となる中心画素 c_3 の濃度 L_c が、その周囲画素の濃度 $L_1 \sim L_8$ と比較して最大または最小であるとともに、

$$abs(2L_c - L_1 - L_8) \geq L_{th}$$

$$\text{かつ } abs(2L_c - L_2 - L_7) \geq L_{th}$$

$$\text{かつ } abs(2L_c - L_3 - L_6) \geq L_{th}$$

$$\text{かつ } abs(2L_c - L_4 - L_5) \geq L_{th}$$

のときに、マスクの中心画素 (L_c) を網点ピーク画素として検出する。 abs 関数は絶対値をとることを意味する。 L_{th} は閾値（固定値）である。

【0163】

具体的には、周囲画素は、図14に示す周囲画素分布パターン MP_a または MP_b の、4角形を付記した画素とする。周囲画素分布パターン MP_a と MP_b に

基づいた上述の網点ピーク画素検出のどちらかが、網点ピーク画素と検出した時に、そのときの注目画素（中心画素c3）に網点ピーク画素を表す検出信号を与える。2つのパターンを用いるのは、網点の線数に幅広く対応するためである。

【0164】

パターンMPaは、 $L1 = b2$, $L2 = b3$, $L3 = b4$,
 $L4 = c2$, $L5 = c4$, $L6 = d2$,
 $L7 = d3$, $L8 = d4$,

と定めたものである。ここで、 $L1 = b2$ とは、画素b2の濃度を、上述の網点ピーク画素検出演算のL1の値とすることを意味する。

【0165】

パターンMPbは、 $L1 = b2$, $L2 = a3$, $L3 = b4$,
 $L4 = c1$, $L5 = c5$, $L6 = d2$,
 $L7 = e3$, $L8 = d4$,

と定めたものである。

【0166】

また、複写の場合、副走査方向yの拡大、縮小はスキャナ200の原稿走査速度の低、高で行うので、スキャナ200からは、副走査方向yの拡大、縮小があった画像データが与えられる。そこで、縮小のときには、上述のパターンMPa, MPbにかえて、図14上に示すパターンMPc, MPdを用いる。拡大のときには、図14上に示すパターンMPe, MPfを用いる。なお、パターンMPe, MPfにおいて、三角印を与えた画素も、上述の「周囲画素」に加えても良い。

【0167】

第2網点ピーク検出324bは、Bデータを用いて網点ピーク検出するものであって、機能は、第1網点ピーク検出324aと同じである。第1網点ピーク検出324aは、G画像データを用いるのでほとんどの色に対して反応するが、Yに対しては反応しないので第2網点ピーク検出324cでは、B画像データを使用して、Yの網点ピークを検出することを目的としている補助的なものである。

【0168】

網点領域検出 3 2 4 c は、第 1 網点ピーク画素検出 3 2 4 a，第 2 網点ピーク画素検出 3 2 4 b のどちらかにより検出された山と谷の網点ピーク画素を、所定の大きさの二次元の小領域毎に計数し、山と谷の網点ピーク画素の合計を小領域の計数値 P とする。この計数値 P が閾値 P_{th} より大きいときに、小領域の全面素（あるいは画素単位の処理の場合、小領域の中心画素のみ）を網点領域と判定する。判定の結果は一時メモリ 3 2 4 d に記憶される。

【 0 1 6 9 】

注目している小領域の近傍の処理済み領域の網点／非網点判定結果（周辺の特徴情報）に応じ適応的に閾値 P_{th} を変化させる。本実施例においては、閾値 P_{th} として、二つの値 TH_1 ， TH_2 （ただし $TH_1 > TH_2$ ）が用意され、一時メモリ 3 2 4 d に記憶されている注目小領域近傍の処理済み領域の判定結果によって、その一方の値を選択する。すなわち、近傍の領域が非網点領域と判定されていた場合には、線画領域である可能性が高いので、誤検出を減らすために条件が厳しくなる TH_1 のほうを閾値 P_{th} として選択する。これに対し、近傍領域が網点領域であると判定されていた場合には、網点領域である可能性が高いので、条件が緩くなる TH_2 のほうを閾値 P_{th} として用いる。なお、閾値 P_{th} の初期値としては TH_1 を選択する。

【 0 1 7 0 】

図 1 4 上の AMP に、上述の小領域の分布を示す。小領域分布パターン AMP の $S_1 \sim S_4$ のそれぞれは、例えば 4×4 画素の大きさの小領域（ブロック）であり、 S_4 が注目している小領域、 S_1 ， S_2 および S_3 は処理済みの小領域であるとする。 S_1 ， S_2 および S_3 のすべてが網点領域であると判定されている時には、 Th_2 が S_4 の判定のための閾値 P_{th} として用いられる。 S_1 ， S_2 および S_3 の一つでも非網点領域と判定されているときは、閾値 P_{th} として TH_1 が選択される。網点領域と判定したときに“1”で、非網点と判定した時に“0”の網点領域検出信号 ht が網点抽出 3 2 4 から出力される。ただし、これは一例であって、 S_1 ， S_2 および S_3 のいずれか一つの小領域でも網点領域と判定されたときに TH_2 を選択し、すべてが非網点領域と判定されたときにのみ TH_1 を選択するようにしてもよい。さらに、参照する近傍領域を S_1 のみ、あ

るいはS2のみとすることもできる。

【0171】

一色判定325-

原稿中の色（有彩）画素や黒（無彩）画素を検出する際には、R、G、Bの相対的な読み取りずれが、各色画像データのサンプリングや機械的精度のために存在する。図15を用いて説明する。図15の（a）は、画像濃度信号で、黒濃度信号は理想的には、R、B、G濃度信号ともレベルの高低が一致したとき理想の黒である。ところが、実際の画像データは、レンズでCCD上に画像を結像し、CCDの画像信号をデジタル化したもので、図15の（b）が理想の高低波形となる。しかし、一般的なスキャナでは、3ラインCCDセンサを用いているため、画像データのR、G、Bの各画像を時間的に同時に読み取るのではなく、R、G、Bの各ラインセンサは等間隔で配置され、時間的に同時に読むことができないので、どうしても読み取り位置ずれが生じてしまう。例えば、図15の（b）に示すレベル変化の黒を表すR、G、B各色濃度信号は、図15の（c）に示すように、相対的にずれる。このずれが大きいと、黒領域の周縁に色ずれが現われる。

【0172】

一色相分割325a-

色判定325は、有彩色領域を見つけるものである。入力データR、G、Bは、色相分割325aにて、c、m、yおよび色判定用w（白）の信号に変換される。色相分割の例としては、それぞれの色の境界を求め、1画素内のR、G、Bそれぞれの画像データの最大値と最小値の差をRGB差と定義して、以下のようにした。ここでは、R、G、B画像データは、数字が大きくなると黒くなる（濃くなる）：

1) . R-Y色相領域境界 (r y)

$$R - 2 * G + B > 0$$

2) . Y-G色相領域境界 (y g)

$$11 * R - 8 * G - 3 * B > 0$$

3) . G-C色相領域境界 (g c)

$$1 * R - 5 * G + 4 * B < 0$$

4) . C-B色相領域境界 (c b)

$$8 * R - 14 * G + 6 * B < 0$$

5) . B-M色相領域境界 (b m)

$$9 * R - 2 * G - 7 * B < 0$$

6) . M-R色相領域境界 (m r)

$$R + 5 * G - 6 * B < 0。$$

【0173】

7) . 色判定用w (白) 画素判定 :

(R < thwa) & (G < thwa) & (B < thwa)ならば、y=m=c=0とする。thwaは閾値である。

【0174】

8) . Y画素判定 :

(ry == 1) & (yg == 0) & (RGB差 > thy)ならば、y=1、m=c=0とする。thyは閾値である。

【0175】

9) . G画素判定 :

(yg == 1) & (gc == 0) & (RGB差 > thg)ならば、c=y=1、m=0とする。thgは閾値である。

【0176】

10) . C画素判定 :

(gc == 1) & (cb == 0) & (RGB差 > thc)ならば、c=1、m=y=0とする。thcは閾値である。

【0177】

11) . B画素判定 :

(cb == 1) & (bm == 0) & (RGB差 > thb)ならば、m=c=1、y=0とする。thbは閾値である。

【0178】

12) . M画素判定 :

$(bm == 1) \ \& \ (mr == 0) \ \& \ (RGB \text{差} > thm)$ ならば、 $m=1$ 、 $y=c=0$ とする。 thm は閾値である。

【0179】

13) . R画素判定：

$(mr == 1) \ \& \ (ry == 0) \ \& \ (RGB \text{差} > thr)$ ならば、 $y=m=1$ 、 $c=0$ とする。 thr は閾値である。

【0180】

14) . BK画素判定：7) . ～13) . に該当しない時、 $y=m=c=1$ とする。

【0181】

さらに、色判定用 w 画素の判定を行う。条件は以下ようになる：

$(R < thw) \ \& \ (G < thw) \ \& \ (B < thw)$ ならば、色画素用 w 画素とし、 w として出力する。 thw は閾値である。ここで、7) ～14) の優先順位は、数の小さい方を優先する。上述の閾値 $thwa$ 、 thy 、 thm 、 thc 、 thr 、 thg 、 thb は、複写（処理）前に決まる閾値である。 thw と $thwa$ の関係は、 $thw > thwa$ となっている。出力信号は、 c 、 m 、 y に各1ビットの3ビットデータと、さらに、色判定用色画素検出の w の1ビットである。ここで色相毎に閾値をかえているのは、色相領域毎に、有彩範囲が異なる時に色相領域に応じた閾値を決定する。この色相分割は、一例であって、どんな式を使用してもよい。

【0182】

色相分割325aの出力 c 、 m 、 y 、 w は、ラインメモリ325b～325eに5ライン蓄え、色画素判定325fに入力する。

【0183】

—色画素判定325f—

図6に、色画素判定325fの内容を示す。5ライン分の、 c 、 m 、 y 、 w のデータは、パターンマッチング325f5～325f7と、カウント325f1～325f4に入力する。ここでまず、B/C信号を求める流れの中のパターンマッチング325f6について説明する。

【0184】

ーパターンマッチング 3 2 5 f 6 ー

色画素用 w 画素が存在する時は、その画素の $c = m = y = 0$ に補正する。この補正により、注目画素を中心とする 5×5 画素マトリクスの白レベルが大きくなる。次に注目画素が、色相分割 3 2 5 a で判定した画素の c , m , y の全てが 1 ($c = m = y = 1$) または全てが 0 ($c = m = y = 0$) 以外の画素 (色画素) であるかを、該 5×5 画素マトリクスがつぎのパターンにマッチングするかをチェックすることによつて、判定する：

1) . 色画素パターン群

1-1) . パターン 1-1 (p m 1)

D 2 3 & D 3 3 & D 4 3

1-2) . パターン 1-2 (p m 2)

D 3 2 & D 3 3 & D 3 4

1-3) . パターン 1-3 (p m 3)

D 2 2 & D 3 3 & D 4 4

1-4) . パターン 1-4 (p m 4)

D 2 4 & D 3 3 & D 4 2

中心画素 (注目画素) は、D 3 3 である。図 1 6 にこれらのパターン p m 1 ~ p m 4 を示す。これらのパターン上の白丸は、 c , m , y の少なくとも一者が 1 であることを示す。パターンマッチングを採用するのは、孤立点などを拾わないようにするためである。逆に、網点などの、小面積色検出する際には、中心画素が 1 ($c = m = y = 1$) または全てが 0 ($c = m = y = 0$) 以外の画素 (色画素) であるかで、判定すればよい。

【 0 1 8 5 】

2) . 色細線用パターン群

白に囲まれた色線を検出する。これに用いるパターンを図 1 7 に示す。図 1 7 において、白丸を付した画素は、 c , m , y が全て 0 の画素である。注目画素 (中心画素) を中心とする 5×5 画素マトリクスのデータ (c , m , y) の分布が、図 1 7 のパターン p w 1 1 a ~ p w 1 4 d のいずれかにマッチングすると、そのときの注目画素 (中心画素) を色線画素と見なす：

2-1). パターン2-1 (p w 1 1 a ~ p w 1 1 d)

((D 1 2 & D 1 3 & D 1 4) & (D 4 2 & D 4 3 & D 4 4)) #
 ((D 1 2 & D 1 3 & D 1 4) & (D 5 2 & D 5 3 & D 5 4)) #
 ((D 2 2 & D 2 3 & D 4 2) & (D 4 2 & D 4 3 & D 4 4)) #
 ((D 2 2 & D 2 3 & D 4 2) & (D 5 2 & D 5 3 & D 5 4))

2-2). パターン2-2 (p w 1 2 a ~ p w 1 2 d)

((D 2 1 & D 3 1 & D 4 1) & (D 2 4 & D 3 4 & D 4 4)) #
 ((D 2 1 & D 3 1 & D 4 1) & (D 2 5 & D 3 5 & D 4 5)) #
 ((D 2 2 & D 2 3 & D 2 4) & (D 2 4 & D 3 4 & D 4 4)) #
 ((D 2 2 & D 2 3 & D 2 4) & (D 2 5 & D 3 5 & D 4 5))

2-3). パターン2-3 (p w 1 3 a ~ p w 1 3 d)

((D 1 1 & D 2 1 & D 1 2) & (D 3 5 & D 4 4 & D 5 3)) #
 ((D 1 1 & D 2 1 & D 1 2) & (D 4 5 & D 4 4 & D 5 5)) #
 ((D 1 3 & D 2 2 & D 3 1) & (D 3 5 & D 4 4 & D 5 3)) #
 ((D 1 3 & D 2 2 & D 3 1) & (D 4 5 & D 4 4 & D 5 5))

2-4). パターン2-4 (p w 1 4 a ~ p w 1 4 d)

((D 1 3 & D 2 4 & D 3 5) & (D 4 1 & D 5 1 & D 5 2)) #
 ((D 1 4 & D 1 5 & D 2 5) & (D 4 1 & D 5 1 & D 5 2)) #
 ((D 1 3 & D 2 4 & D 3 5) & (D 3 1 & D 4 2 & D 5 3)) #
 ((D 1 4 & D 1 5 & D 2 5) & (D 3 1 & D 4 2 & D 5 3)).

【0186】

3). 白領域パターン群

c, m, yが全て0のところのパターンマッチングを行う。これに用いるパターンを図18に示す。図18において、白丸を付した画素は、c, m, yが全て0の画素である。注目画素（中心画素）を中心とする5×5画素マトリクスのデータ(c, m, y)の分布が、図18のパターンp w 2 1 a ~ p w 2 4 dのいずれかにマッチングすると、そのときの注目画素（中心画素）を白領域画素と見なす：

3-1). パターン3-1 (p w 2 1 a ~ p w 2 1 d)

(D 2 1 & D 3 1 & D 4 1) #

(D 2 2 & D 3 2 & D 4 2) #

(D 2 4 & D 3 4 & D 4 4) #

(D 2 5 & D 3 5 & D 4 5)

3-2) . パターン3-2 (p w 2 2 a ~ p w 2 2 d)

(D 1 2 & D 1 3 & D 1 4) #

(D 2 2 & D 2 3 & D 2 4) #

(D 4 2 & D 4 3 & D 4 4) #

(D 5 2 & D 5 3 & D 5 4)

3-3) . パターン3-3 (p w 2 3 a ~ p w 2 3 d)

(D 5 2 & D 5 1 & D 4 1) #

(D 5 3 & D 4 2 & D 3 1) #

(D 3 5 & D 2 4 & D 1 3) #

(D 2 5 & D 1 5 & D 1 4)

3-4) . パターン3-4 (p w 2 4 a ~ p w 2 4 d)

(D 5 4 & D 5 5 & D 4 5) #

(D 5 3 & D 4 4 & D 3 5) #

(D 3 1 & D 2 2 & D 1 3) #

(D 2 1 & D 1 1 & D 1 2) 。

【0187】

4) . 色画素候補2の判定

上記で抽出したパターンマッチング結果が以下のパターンに一致すれば、注目画素を、色判定用色画素候補2とする：

((pm1 == 1) & ((pw11 == 1) # (pw21 != 1))) #

((pm2 == 1) & ((pw12 == 1) # (pw22 != 1))) #

((pm3 == 1) & ((pw13 == 1) # (pw23 != 1))) #

((pm4 == 1) & ((pw14 == 1) # (pw24 != 1)))

ここで、(pm1 == 1)は、注目画素を中心とするデータ分布が、パターン p m 1 にマッチングすることを意味し、(pw11 == 1)はパターン p w 1 1 a ~ p w 1 1

d のいずれかにマッチングすることを意味し、(pw21 != 1) はパターン p w 2 1 a ~ p w 2 1 d のいずれかにマッチングすることを意味する。& は論理積を、# は論理和を意味する。このパターンマッチングにより、白領域に囲まれた色画素を色画素候補として、それ以外で白領域が存在する時は、色画素としない。白領域がない色画素パターンマッチングで一致したものは、色画素候補となる。

【 0 1 8 8 】

ー カウント 3 2 5 f 1 ー

注目画素を中心とする 5 × 5 画素マトリクス内に、色判定用 w 画素が存在する時は、その画素の色相分割 3 2 5 a で判定した c, m, y データを c = m = y = 0 に補正する。この補正により、該画素マトリクスの白レベルが大きくなる。そして、該画素マトリクス内の各画素の c, m, y の 1 (c = 1, m = 1, y = 1) の数をカウントする。c, m, y それぞれについてのカウント値の最大値と最小値との差が、t h c n t 以上でかつ最小値が t h m i n 未満ならば、色画素候補 1 とする。t h c n t, t h m i n は、複写 (処理) 前に設定する閾値である。y, m, c にプレーン展開して、N × N のマトリクスにおいてのそれぞれのプレーン毎に数を数えて、最少値をブラックと仮定している。このことにより、黒画素の読み取りが漏れても補正が可能となる。そして最大値と最小値の差で有彩画素を判定している。このことにより、黒画素が読取りから外れた画素を補正して、有彩画素を抽出する。注目画素を中心とする 5 × 5 画素マトリクス内に一定画素の有彩画素があると注目画素を有彩画素としている。

【 0 1 8 9 】

ー 色画素判定 3 2 5 f 8 ー

パターンマッチング 3 2 5 f 6 とカウント 3 2 5 f 1 の出力にもとづいて、色画素判定 3 2 5 f 8 で、色画素か否かを判定する。色画素候補 1 でかつ色画素候補 2 であれば、色画素 1 とする。

【 0 1 9 0 】

ー ブロック化 3 2 5 f 9 ー

色画素判定 3 2 5 f 8 の出力をブロック化 3 2 5 f 9 にてブロック化をする。ブロック化とは、4 × 4 画素のマトリックスにおいて、1 画素以上の色画素 1 が

あれば、該 4 × 4 画素マトリックス全体を色画素 1 ブロックとして、出力する。
ブロック化 3 2 5 f 9 以降の処理は、4 × 4 画素を 1 ブロックとしてブロック単位出力する。

【 0 1 9 1 】

－孤立点除去 3 2 5 f 1 0－

ブロック化したデータを孤立点除去 3 2 5 f 1 0 にて、注目ブロックの隣り合うブロックに色画素 1 ブロックがなければ孤立点として、除去する。

【 0 1 9 2 】

－膨張 3 2 5 f 1 1－

孤立点除去 3 2 5 f 1 0 の出力を、膨張 3 2 5 f 1 1 にて、色画素 1 ブロックが存在する場合は、5 × 5 ブロックに膨張する。膨張するのは、色画素の周辺を、黒文字処理をしないようにするためである。ここで、出力する B / C 信号は、色画素 1 ブロックの時に L (有彩) を出力し、それ以外の時は、H (無彩) を出力する。

【 0 1 9 3 】

－カウント 3 2 5 f 2－

注目画素を中心とする 5 × 5 画素マトリクス内に色判定用 w 画素が存在する時は、その画素の色相分割 3 2 5 a で判定した c, m, y データを $c = m = y = 0$ に補正する。この補正により、該画素マトリクスの白レベルが大きくなる。そして、該画素マトリクス内の各画素の、c, m, y の 1 ($c = 1, m = 1, y = 1$) の数をカウントする。c, m, y それぞれについてのカウント値の最大値と最小値との差が、t h a c n t 以上でかつ最小値が t h a m i n 未満ならば、注目画素を色画素候補 1 とする。t h a c n t, t h a m i n は、複写 (処理) 前に設定する閾値である。

【 0 1 9 4 】

－色画素判定 3 2 5 f 1 2－

パターンマッチング 3 2 5 f 6 とカウント 3 2 5 f 2 の出力にもとづいて、色画素判定 3 2 5 f 1 2 で、色画素か否かを判定する。色画素候補 1 でかつ色画素候補 2 であれば、色画素 2 とする。

【 0 1 9 5 】

- ブロック化 3 2 5 f 1 3 -

色画素判定 3 2 5 f 1 2 の出力をブロック化 3 2 5 f 1 3 にてブロック化をする。即ち、 4×4 画素のマトリックスにおいて、1 画素以上の色画素 2 があれば、該 4×4 画素マトリックスの全体を色画素 2 ブロックとして、出力する。ブロック化 3 2 5 f 1 3 以降の処理は、 4×4 画素を 1 ブロックとしてブロック単位出力する。

【 0 1 9 6 】

- 密度 3 2 5 f 1 4 -

孤立ブロックの除去のために、 3×3 ブロックの中のアクティブ条件（色画素 2 ブロック）が 3 個以上あり、注目ブロックがアクティブ（色画素）ならば、注目ブロックをアクティブブロック（色画素 2 ブロック）とする。

【 0 1 9 7 】

- カウント 3 2 5 f 3 -

注目画素を中心とする 5×5 画素マトリックス内の各画素の、 c , m , y の 1 ($c = 1$, $m = 1$, $y = 1$) の数をカウントする。 c , m , y それぞれについてのカウント値の最大値と最小値との差が、 $thalcnt$ 以上で、かつカウントした c , m , y の最小値が、 $thlmin$ 未満ならば、色画素候補 3 とする。 $thalcnt$, $thlmin$ は、複写（処理）前に設定する閾値である。

【 0 1 9 8 】

- パターンマッチング 3 2 5 f 5 -

色画素検出で判定した画素 (c , m , y) が色画素かを、 5×5 画素マトリックスを用いるパターンマッチングで判定する。パターンはパターンマッチング 3 2 5 f 6 のものと同じである。パターンマッチングで一致した画素は、色画素候補 4 とする。

【 0 1 9 9 】

- 色画素判定 3 2 5 f 1 5 -

色画素候補 3 でかつ色画素候補 4 であれば、色画素 3 とする。

【 0 2 0 0 】

ーブロック化325f16ー

色画素判定325f15の出力をブロック化325f16にてブロック化をする。すなわち、4×4画素のマトリックスにおいて、1画素以上の色画素3があれば、該4×4画素マトリックスの全体を色画素3ブロックとして、出力する。ブロック化325f16以降の処理は、4×4を1ブロックとしてブロック単位出力する。

【0201】

ー密度325f17ー

孤立ブロックの除去のために、3×3ブロックの中のアクティブ条件（色画素3ブロック）が3個以上あり、注目ブロックがアクティブ（色画素3）ならば、注目ブロックをアクティブブロック（色画素3ブロック）とする。

【0202】

ーカウント325f4ー

注目画素を中心とする5×5画素マトリクス内の各画素の、色相分割325aで判定したc, m, yの1 (c=1, m=1, y=1) の数をカウントする。c, m, yの各カウント値の最小値が、thabk以上ならば、注目画素を黒画素候補1とする。thabkは、複写（処理）前に設定する閾値である。

【0203】

ーパターンマッチング325f7ー

注目画素を中心とする5×5画素マトリクスにおいて、c=m=y=1の画素のパターンマッチングを行う。

【0204】

1-1). パターン1-1 (pm1)

D23&D33&D43

1-2). パターン1-2 (pm2)

D32&D33&d34

1-3). パターン1-3 (pm3)

D22&D33&D44

1-4). パターン1-4 (pm4)

D42 & D33 & D24

これらのパターンは図16に示すものであり、図中に丸印を付した画素が、 $c = m = y = 1$ の画素である。これらのパターンのどれかに一致した時に、注目画素を黒画素候補2とする。

【0205】

—無彩判定325f18—

注目画素が、黒画素候補1でかつ黒画素候補2であれば、黒画素とする。

【0206】

—ブロック化325f19—

黒画素の出力をブロック化325f19にてブロック化をする。ここでのブロック化とは、 4×4 画素のマトリックスにおいて、1画素以上の黒画素があれば、該 4×4 画素マトリックスの全体を黒画素ブロックとして、出力する。ブロック化325f19以降の処理は、 4×4 画素を1ブロックとしてブロック単位出力する。

【0207】

—膨張325f20—

3×3 ブロックのマトリックス内において、注目ブロックがアクティブ（黒画素ブロック）で、その周辺画素がノンアクティブ（非黒画素）ならば、注目ブロックをノンアクティブ（非黒画素ブロック）にする。

【0208】

—総合色画素判定325f21—

注目ブロックが、色画素判定325f12でアクティブ（色画素2）と判定されかつ無彩判定325f18でアクティブ（黒画素）と判定されていなければ、注目ブロックは色（色ブロック）と判定する。また、色画素判定325f15がアクティブ（色画素）の時も色と判定する。

【0209】

—膨張325f22—

総合色画素判定325f21で、色と判定したブロックに対して小さな文字を連続と見なすために、注目ブロックを中心とする 9×9 ブロックのマトリックス

内に1ブロックでもアクティブブロックがあれば、注目ブロックをアクティブブロックとする。ここで、大きく膨張させるのは、文字同士のすき間を埋めるためである。

【0 2 1 0】

ー連続カウント3 2 5 f 2 3ー

連続カウント3 2 5 f 2 3では、色画素ブロックの連続性を見て、カラー原稿か白黒原稿かを判定する。膨張3 2 5 f 2 2の出力データ（色画素ブロック）の中の色画素の連続数をカウントすることにより、カラー原稿かどうか判定する。

【0 2 1 1】

図7に、この判定処理の内容を示す。注目画素が色画素ブロックにある時に注目画素の左上，上，右上および左の画素の色画素連続数を参照して、注目画素の色画素連続数を算出する（ステップ21～26）。ここで、注目画素を、例えば図11の5×5画素分布パターンMPpのc3画素とすると、左上，上，右上および左の画素はそれぞれ、b2，b3，b4およびc2の画素である。注目画素が色画素ブロックにないときには、それには0なる色画素連続数を与える（ステップ21～27）。

【0 2 1 2】

注目画素が色画素ブロックにある場合は、先ず注目画素（c3）の上画素（b3）の色画素連続数をチェックして（ステップ22）、それが0であると、参照値Aに右上画素（b4）の色画素連続数に1を加えた値を与え（ステップ24）、上画素（b3）の色画素連続数が0であると参照値Aに右上画素（b4）の色画素連続数を与える（ステップ23）。次に、参照値Bに左上画素（b2）の色画素連続数に1を加えた値を与え、参照値Cには上画素（b3）の色画素連続数に1を加えた値を与え、また参照値Dには左画素（c2）の色画素連続数に1を加えた値を与える（ステップ25）。そして、参照値A，B，CおよびDのうちの最高値を、注目画素（c3）の色画素連続数とする（ステップ26）。

【0 2 1 3】

注目画素（c3）に色画素連続数を上述のように与えると、この色画素連続数が設定値t h a c s以上であるかをチェックして（ステップ28）、t h a c s

以上であると、カラー原稿であると決定して（ステップ29）、そこで連続カウント325f23の処理を終える。色画素連続数が設定値t h a c s未満であると、注目画素を走査方向x, yの次の画素に更新して、上述の処理を繰返す。原稿全面について上述の処理をした結果、最後まで色画素連続数が設定値t h a c s未満であったときには（ステップ30～34）、原稿は白黒画像であると決定する。

【0214】

上述の色画素連続数は、ほぼたての色付き線分と横の色付き線分の和となる。右上の色画素連続数が、他と異なるのは二重カウントを防ぐためである。色画素連続数の具体的なデータを、図19に示した。図19に示す数字を入れた小四角が色画素であり、数字が該画素に与えた色画素連続数である。数字を入れた小四角が連なったブロックが色画素群であり、同一原稿上のどれかの色画素群のなかの色画素連続数が1つでも設定値t h a c s以上になるとそこで、カラー原稿である、とカラーか白黒かの判定を確定する（ステップ28, 29）。

【0215】

色画素判定1～3（325f8－325f15）と分けたのは、カラー原稿か白黒原稿かの判定精度を高くするためである。黒文字処理のための色画素判定は、誤判定をしても局所的でさほど目立たない。しかし、カラー原稿か白黒原稿かの判定は、誤判定をすると原稿全体に影響する。そこで、カウント325f1－f4を独立とした。本来ならば、色相分割325aから独立にした方がよいが色相分割325aを独立にすると、パターンマッチング325f5－f7のメモリが増えるので、好ましくない。カウント325f1－f4のパラメータ（色画素候補1, 3, 黒画素候補1）で、色画素のパラメータ（色画素1－3）を変更している事により、メモリ量の増加を少なくしている。色画素判定2, 3（325f12, 325f15）を設けているのは蛍光ペンの黄色のような濃度の低い色を検出するためで、さらに、無彩判定（黒画素判定）325f18を備えたのは濃度を低くすると誤検出した際に補正するためである。蛍光ペンなど濃度の薄い色は、ある程度の幅で黒データで補正しても問題はない。複数の色画素を抽出する際に、w（白）のレベルを変えているだけなので、色画素検出のために2つ分

のメモリを持つ必要がなく、1つ分+1ラインの容量で可能である。

【0216】

連続カウント325f23で、1ライン前のカウントデータと現在のラインのカウントデータを参照してカウント値を数えているので、確実に周辺画素の連続を正確に数えることができるので色画素の連続を数えることが可能となる。本実施例は、R、G、B画像データに対して色相判定を行ったが、R、G、B画像データに限定するものではなく、輝度色差（例えばL a b）などに対して、色相判定することは、容易である。

【0217】

－総合判定326－

総合判定326は、文字判定326a、膨張処理326b、文字なか判定326cおよびデコード326dからなる。

【0218】

－文字判定326a－

文字判定326aでは、エッジ抽出322の結果がエッジありで、網点抽出324の結果が網点なしで白領域抽出323の結果が白領域ありのときは、文字エッジと判定する。そうでないときには非文字エッジ（絵柄又は文字なか）と判定する。

【0219】

－膨張処理326b－

膨張処理326bでは、文字判定326bの結果を8×8ブロックのOR処理をして、その後に3×3ブロックのAND処理をして4ブロックの膨張処理を行う。すなわち、注目ブロックを中心とする8×8ブロックのいずれかのブロックが文字エッジであると、注目ブロックも文字エッジブロックであると仮定し、該注目ブロックを中心とする3×3ブロックのすべてが文字エッジであると注目ブロックを文字エッジと確定し、そして、注目ブロックとそれに隣接する3ブロック、計4ブロックを文字エッジと見なす。OR処理してからAND処理するのは、特に黒文字の場合、黒文字の領域の周辺に小領域の非黒文字領域が存在すると、処理の差により違和感が感じられることがある。例えば黒が薄く見える。これ

を防ぐために、OR処理で非黒文字領域を大きくしている。AND処理は、望むべき膨張量にするために行っている。

【0220】

ところでカラー複写機は、1枚の複写をするのに、4回スキャンをするので、スキャン毎に、微妙に文字判定結果が異なる。特に、ブラック作像時に非黒文字判定をし、ブラック作像以外のときに黒文字判定をすると、この黒文字領域は薄くなってしまうので、bk時には8×8ブロックのOR処理をして、その後に3×3ブロックのAND処理をしてbk以外の作像時は、5×5ブロックのOR処理をして、その後は1×1ブロックのAND処理をする。なお、1×1のAND処理をする、と言うことは、その結果が処理前と同一になるので、何の処理もしないと言うことと同義である。膨張処理の結果は、文字エッジ信号としてデコード326dに出力する。

【0221】

このように膨張処理をすることにより、分離結果が異なって文字の領域が薄くなることがなくなる。この膨張処理によって、文字の中部分が濃くなることがあるが、文字のエッジに対して文字のなかは薄いのと濃度は飽和しているので、違和感はない。

【0222】

図20に、カラー複写によるカラー色剤の重なりを、模式的に拡大して示す。図20の(d)が、4色とも黒文字処理した理想の場合を示す。図20の(e)が、4色とも黒文字処理して、bkのみ補正がかからず、bk以外で補正がかかって薄くなった場合を示す。図20の(f)が、本実施例によってbkのみ黒文字処理した、好適な場合を示し、図20の(g)が、本実施例によってbkのみ黒文字処理して、bkのみ補正がかからず、bk以外で補正がかかった好適な場合を示す。

【0223】

図20の(a)が、膨張量は同一で黒文字処理した理想の場合を示す。図20の(b)は、膨張量は同一で黒文字処理して印字位置がずれた場合(白く抜ける)を示す。図20の(c)が、bkの膨張量が大きい場合で、本実施例によって

黒文字処理して印字位置がずれた場合を示す。

【 0 2 2 4 】

－文字なか判定 3 2 6 c－

文字なか判定 3 2 6 c は、エッジ抽出 3 2 2，白領域抽出 3 2 3，網点抽出 3 2 4，色判定 3 2 5 および文字判定 3 2 6 a の結果を用いて、文字のなか領域か否を表す文字なか信号を生成する。文字なか信号を生成するために用いる処理と信号を、次に示す。

【 0 2 2 5 】

文字なか用文字信号：文字判定 3 2 6 a の、文字エッジ／非文字エッジをあらわす出力信号を 5 × 5 ブロックの OR 処理をする。この出力を文字なか用文字信号と言う；

白ブロック黒文字信号 A：文字なか用文字信号がアクティブ（文字エッジ）で、白領域抽出 3 2 3 の白ブロック補正 3 2 3 g の出力が白ブロック補正データありで、色判定 3 2 5 の結果がノンアクティブ（無彩：黒画素ブロック）の時に、白ブロック黒文字信号 A をアクティブとする。すなわち、「白ブロック黒文字」を示すものとする。この場合（白地に囲まれた黒文字）は、文字である確率が非常に高い；

高濃度黒領域信号 B：白領域抽出 3 2 3 の黒ブロック化の 3 × 3 ブロックの OR がアクティブ（黒）で、色判定 3 2 5 の結果がノンアクティブ（無彩）で、網点抽出 3 2 4 の結果がノンアクティブ（非網点）で、さらに、文字なか用文字信号がノンアクティブ（非文字エッジ）の時に、高濃度黒領域信号 B をアクティブにする。すなわち、「高濃度黒領域」を示すものとする。黒文字のなかは、濃度が濃いので、他の条件と組み合わせて文字なか判定をする；

黒文字信号 C：文字なか用文字信号がアクティブ（文字エッジ）で、色判定 3 2 5 の結果がノンアクティブ（無彩）の時に、黒文字信号 C はアクティブ（黒文字）になる。このアクティブの黒文字部分は、文字のエッジである可能性が高く、その周辺に文字なかがある可能性が高い。

【 0 2 2 6 】

ここで、文字なか候補の判定について説明する。白ブロック黒文字信号 A，高

濃度黒領域信号Bおよび黒文字信号Cを用いて、文字なか候補信号Qを表現すると、次式のようになる：

$$Q24 = (A21 \& A22 \& A23 \& A24)$$

$$\# ((Q13 \# Q23 \# Q14 \# Q15) \& (B24 \# C24))$$

位置関係は図21に示した。記号の2桁の数字の上桁の数字の2は現在のラインy2を示し、1は1ライン前y1を示す。下桁の数字は、ライン上の画素位置xを示す。上式が表す処理を簡単に説明すると、白ブロック黒文字信号Aが連続して存在するとすなわちA21～A24が全てアクティブであると、注目画素を文字なか候補であると仮定し、次に、文字なか候補確定の処理を開始する。すなわち、高濃度黒領域信号B24か黒文字信号C24の周辺に文字なか候補ありと判定した画素(Q13, Q23, Q14またはQ15)があると、注目画素も、文字なか候補と、判定を確定する。つまり、白ブロック文字信号A(アクティブ)が連続して存在するとこの条件をトリガーにして、文字なか候補の判定を開始する。

【0227】

白地に囲まれた黒文字(白ブロック黒文字信号Aがアクティブ)の場合は、そこが文字である確率が非常に高く、白ブロック黒文字信号A(アクティブ)が連続して存在するのは、ほとんどすべて文字であるからである。黒文字信号A(アクティブ)は、文字のエッジである可能性が高く、「文字なか」がその周辺にある可能性が高いので、上述のように、文字なか候補(Q24:アクティブ)としている。この結果を文字なか候補として、デコード326dに出力する。文字なか候補が「文字なか」であるか否かを、デコード326dが最終的に判定する。

【0228】

ーデコード326dー

ここでは、文字なか候補(信号Q:アクティブ)から文字なか信号をつくる。文字なか信号は、文字エッジ信号でなく、文字なか候補であれば、文字なか信号あり(文字なか信号:アクティブ)と判定する。デコード326dが最終的に出力するC/P信号は、以下の表のようになる：

C/P信号	文字エッジ信号	文字なか信号	領域判定内容
-------	---------	--------	--------

0	なし	なし	絵柄領域
1	なし	あり	文字なか領域
2	—	—	—
3	あり	×	文字エッジ領域

C/P = 2 を出力するケースは存在しない。

【 0 2 2 9 】

次に、再度図 3 を参照する。原稿認識 3 2 0 が発生する C/P 信号および B/C 信号は、RGB フィルタ 3 3 0、色補正 3 4 0、変倍 3 5 0、インターフェース 3 5 2、UCR 3 6 0、CMYBk フィルタ 3 7 0、CMYBk γ 補正 3 8 0 および階調処理 3 9 0 に、画像データに同期してカスケードに与えられる。

【 0 2 3 0 】

RGB フィルタ 3 3 0 は、RGB データを MTF 補正するフィルタであり、N × N の画素マトリックスに対応する係数マトリクスと、各係数に各画像データを乗じて重み付け平均値を得るロジックで構成されている。C/P 信号が 3 を表すもの（文字エッジ領域）である時には、鮮鋭化処理用の係数マトリクスを用い、0 又は 1 を表すもの（文字なか領域又は絵柄領域）である時には平滑化処理用の係数マトリクスを用いて、重み付け平均値を導出し色補正 3 4 0 に出力する。色補正 3 4 0 は、R、G、B データを一次のマスキング処理等で C、M、Y データに変換する。変倍 3 5 0 は、画像データに、主走査方向 x の拡大・縮小または等倍処理を施す。

【 0 2 3 1 】

UCR 3 6 0 は、画像データの色再現を向上させるためのものであり、色補正 3 4 0 から入力した C、M、Y データの共通部分を UCR（加色除去）処理して Bk データを生成し、C、M、Y、Bk データを出力する。ここで、C/P 信号が 3（文字エッジ領域）以外の時（文字なか領域又は絵柄領域のとき）は、スケルトンブラック処理を行う。C/P 信号が 3（文字エッジ領域）の時は、フルブラック処理を行う。さらに C/P 信号が 3（文字エッジ領域）かつ B/C 信号が H（無彩領域）の時は、C、M、Y のデータをイレースする。これは、黒文字の時、黒成分のみで表現するためである。

【 0 2 3 2 】

また、UCR360の出力画像信号IMGは、一時点はC、M、Y、Bkのうち一色であり、面順次の一色出力である。すなわち、4回原稿読み取りを行うことにより、フルカラー（4色）データを生成する。また、白黒複写のときは、Bk作像一回でよいので、1回の原稿読み取りでよい。カラー原稿か、白黒原稿かの判定機構があれば、原稿に応じた読み取り回数ですむので、操作者が、原稿に応じてカラー原稿か白黒原稿かを判断して複写する必要がなくなる。本実施例では、B/C信号がカラー原稿か、白黒原稿かの判定に参照する信号である。原稿全面でB/C信号がH（無彩領域）であったときにメインコントローラ10が、白黒原稿と判定する。

【 0 2 3 3 】

CMYBkフィルタ370は、カラープリンタ400の周波数特性やC/P信号に応じて、N×Nの空間フィルタを用い、平滑化や鮮鋭化処理を行う。CMYBk γ 補正380は、カラープリンタ400の周波数特性やC/P信号に応じて、 γ カーブを変更し処理する。C/P信号が0（絵柄領域）又は1（文字なか領域）の時は画像を忠実に再現する γ カーブを用い、C/P信号が3（文字エッジ領域）の時は γ カーブを立たせてコントラストを強調する。

【 0 2 3 4 】

階調処理390は、カラープリンタ400の階調特性やC/P信号に応じて、ディザ処理、誤差拡散処理等の量子化を行う。Bk作像の時は、C/P信号が0（絵柄領域）の時は階調重視の処理を行い、それ以外の時は解像力重視の処理を行う。Bk以外の作像の時は、C/P信号が0（絵柄領域）又は1（文字なか領域）の時は階調重視の処理を行い、それ以外の時は解像力重視の処理を行う。以上の処理をした画像データは、バッファメモリを有するビデオコントロール359からカラープリンタ400に、その画像データ書込み動作に同期して、与えられる。

【 0 2 3 5 】

上記IPU300は、絵柄処理（C/P信号＝0）の時は、RGBフィルタ330で平滑化処理を行い、UCR360でスケルトンブラックの処理を行い、C

MYBk γ 補正380ではリニア（階調性）を重視したカーブを選択し、CMYBkフィルタ370および階調処理390では階調を重視した処理を行う。

【0236】

一方、文字処理（C/P信号=3でB/C信号=L）の時は、RGBフィルタ330でエッジ強調処理を行い、UCR360でフルブラック処理を行い、CMYBk γ 補正380ではコントラストを重視したカーブを選択し、CMYBkフィルタ370および階調処理390では解像度を重視した処理を行う。

【0237】

また、黒文字処理（C/P信号=3でB/C信号=H）として、Bkを除くC, M, Yの画像形成時には、C, M, Yデータを印字しない。これは、黒文字の周りが位置ずれのために色付くのを防ぐためである。また、この時のBkデータのRGBフィルタ330は色文字のときより、エッジ強調を強めにおこなってくっきりさせても良い。

【0238】

さらに、文字なか処理（C/P信号=1）の時は、RGBフィルタ330で平滑化処理を行い、UCR360でスケルトンブラックの処理を行い、CMYBk γ 補正380ではリニア（階調性）を重視したカーブを選択し、CMYBkフィルタ370では階調を重視した処理を行う。

【0239】

このようにIPU300では、絵柄、文字エッジ、絵柄上の文字および文字なか処理の4種の処理を行う。

【図面の簡単な説明】

【図1】 本発明の一実施例であるカラー複合機能複写装置の、機構の概要を示す縦断面図である。

【図2】 図1に示す複写装置の電気システムのシステム構成を示すブロック図である。

【図3】 図2に示すIPU300の機能構成を示すブロック図である。

【図4】 図3に示す原稿認識320の機能構成を示すブロック図である。

【図5】 図4に示す白判定323Cでの、周辺画素に白情報を伝播させる情

報処理を示すフロチャートである。

【図6】 図4に示す色画素判定325fの機能構成を示すブロック図である。

【図7】 図6に示す連続カウント325f23で原稿がカラーかを判定する情報処理を示すフローチャートである。

【図8】 複写機で中間調表現に用いられることが多い万線パターンを示す拡大平面図である。

【図9】 図4に示す黒画素連続検出322bおよび白画素連続検出322cで検出する画素分布を示す3×3画素マトリクスの拡大平面図である。

【図10】 注目画素の白／黒判定に参照する3×3画素マトリクスWBp／BBpと、図4に示すRGB白抽出323bの中の、3.)谷白画素検出で検出する画素分布を示す5×5画素マトリクスRDPa, RDPbの拡大平面図である。

【図11】 図4に示すRGB白抽出323bが、色地検出に参照する画素を示す5×5画素マトリクスMPp, MCa～MCdの拡大平面図である。

【図12】 LMPは白情報の伝播に使用するラインメモリのデータ書込み位置を示す平面図、PMPa～PMPdは、図4に示す白パターンマッチング323dで検出する画素分布を示す5×5画素マトリクスの拡大平面図、BCPは、図4に示す白補正323gで、4隅方向を白で囲まれているかを検出するために用いるブロックマトリクスの拡大平面図である。

【図13】 図4に示す白補正323gで、黒として間違いなく処理される黒突出領域Bp1～Bp4を示す、黒画像の拡大平面図である。

【図14】 図4に示す第1網点ピーク検出324aが、網点検出に参照する画素を示す5×5画素マトリクスMPa～MPfの拡大平面図、および、網点をカウントする4×4画素マトリクスを1ブロックとする2×2ブロックパターンAMPの拡大平面図である。

【図15】 カラー画像をカラスキャナで読んでR、G、B画像データを得るときの、画像データ間のずれを示すグラフであり、(a)は原稿上の黒領域を、(b)はそれを記録表現するブラック色材bkに宛てる画像データを、(c)

は c, m, y の色材に当てる画像データを、模式的に示す。

【図 1 6】 図 6 に示すパターンマッチング 3 2 5 f 6 で、注目画素が色画素と判定する画素分布を示す 5 × 5 画素マトリクスの拡大図である。

【図 1 7】 図 6 に示すパターンマッチング 3 2 5 f 6 で、注目画素が色細線画素と判定する画素分布を示す 5 × 5 画素マトリクスの拡大図である。

【図 1 8】 図 6 に示すパターンマッチング 3 2 5 f 6 で、注目画素が白領域画素と判定する画素分布を示す 5 × 5 画素マトリクスの拡大図である。

【図 1 9】 図 6 に示す連続カウント 3 2 5 f 2 3 による色画素連続数の値を具体的に示す平面図である。

【図 2 0】 カラー複写によるカラー色剤の重なりを、模式的に拡大して示す拡大縦断面図である。

【図 2 1】 図 4 に示す文字なか判定 3 2 6 c で判定に参照するデータの分布を示す平面図である。

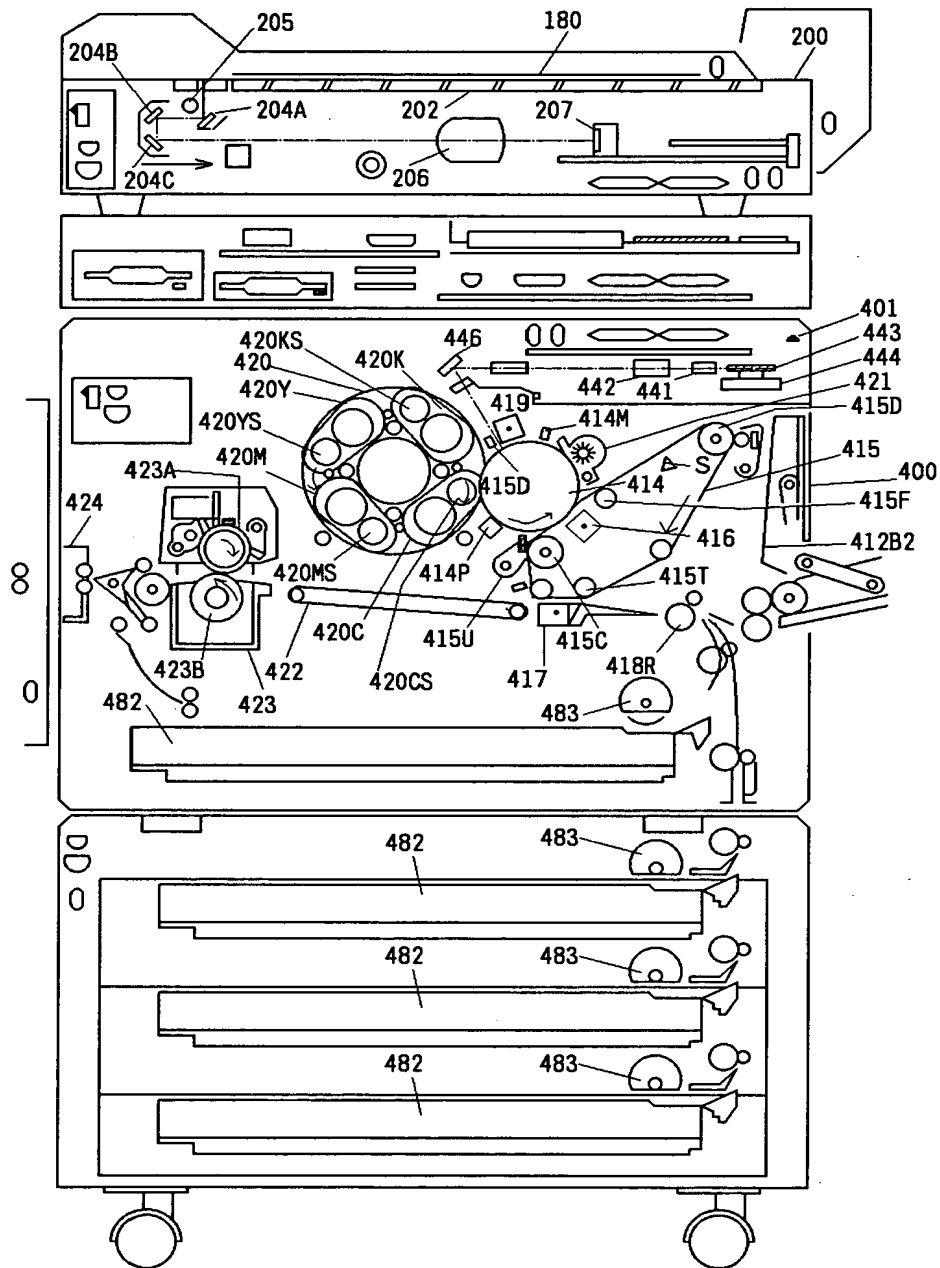
【符号の説明】

2 0 0 : スキャナ 3 0 0 : 画像処理装置

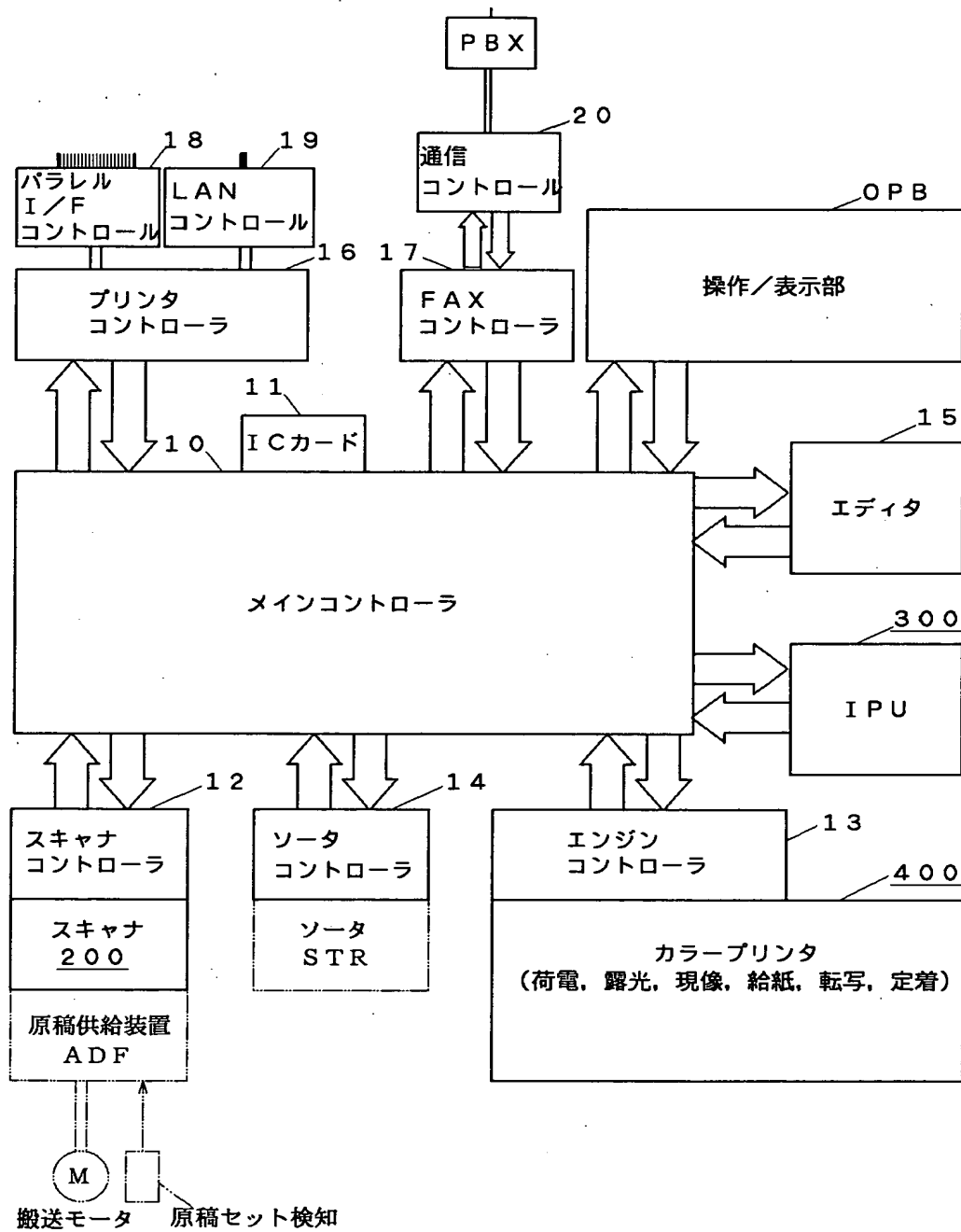
4 0 0 : プリンタ

【書類名】 図面

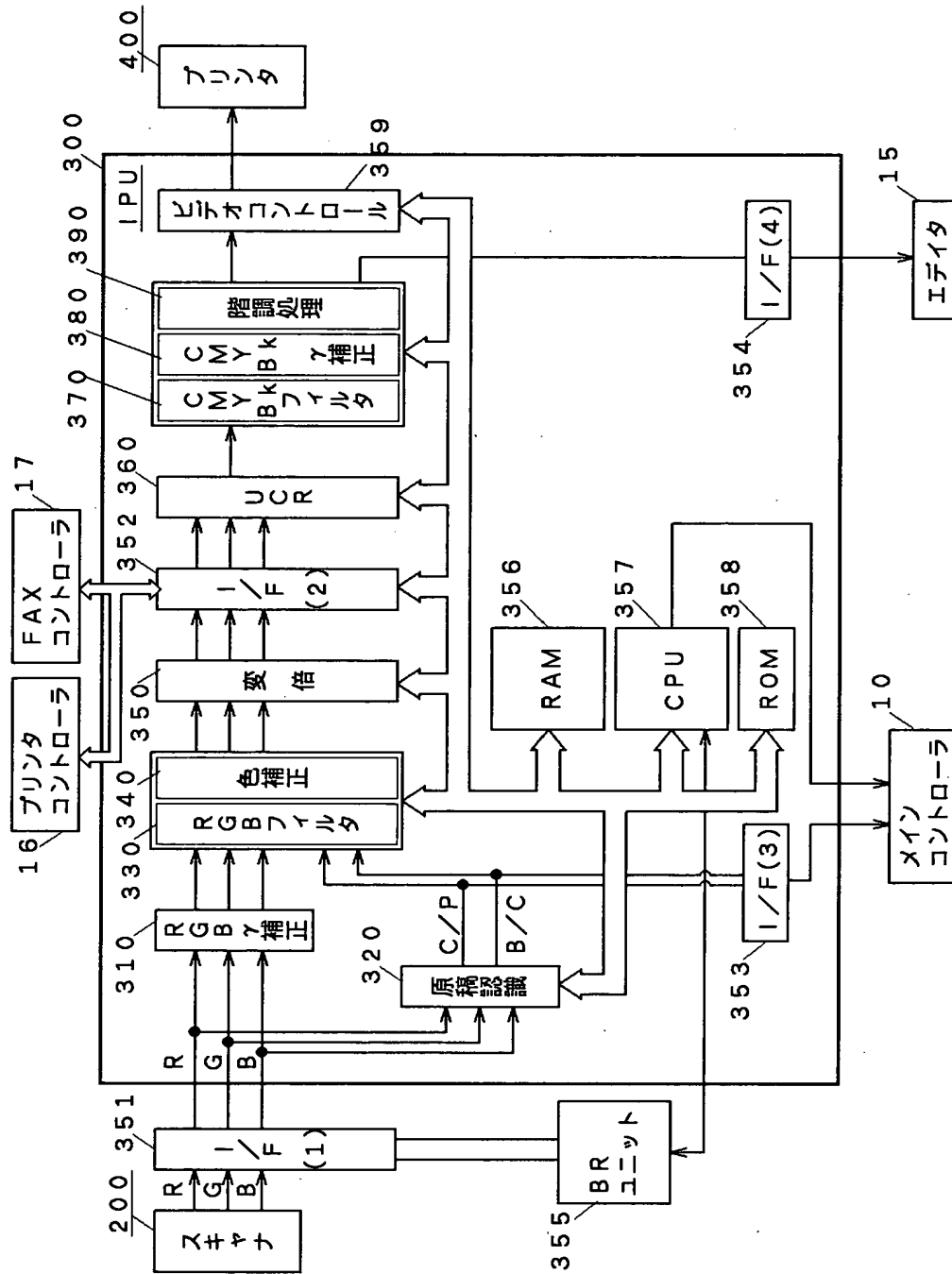
【図 1】



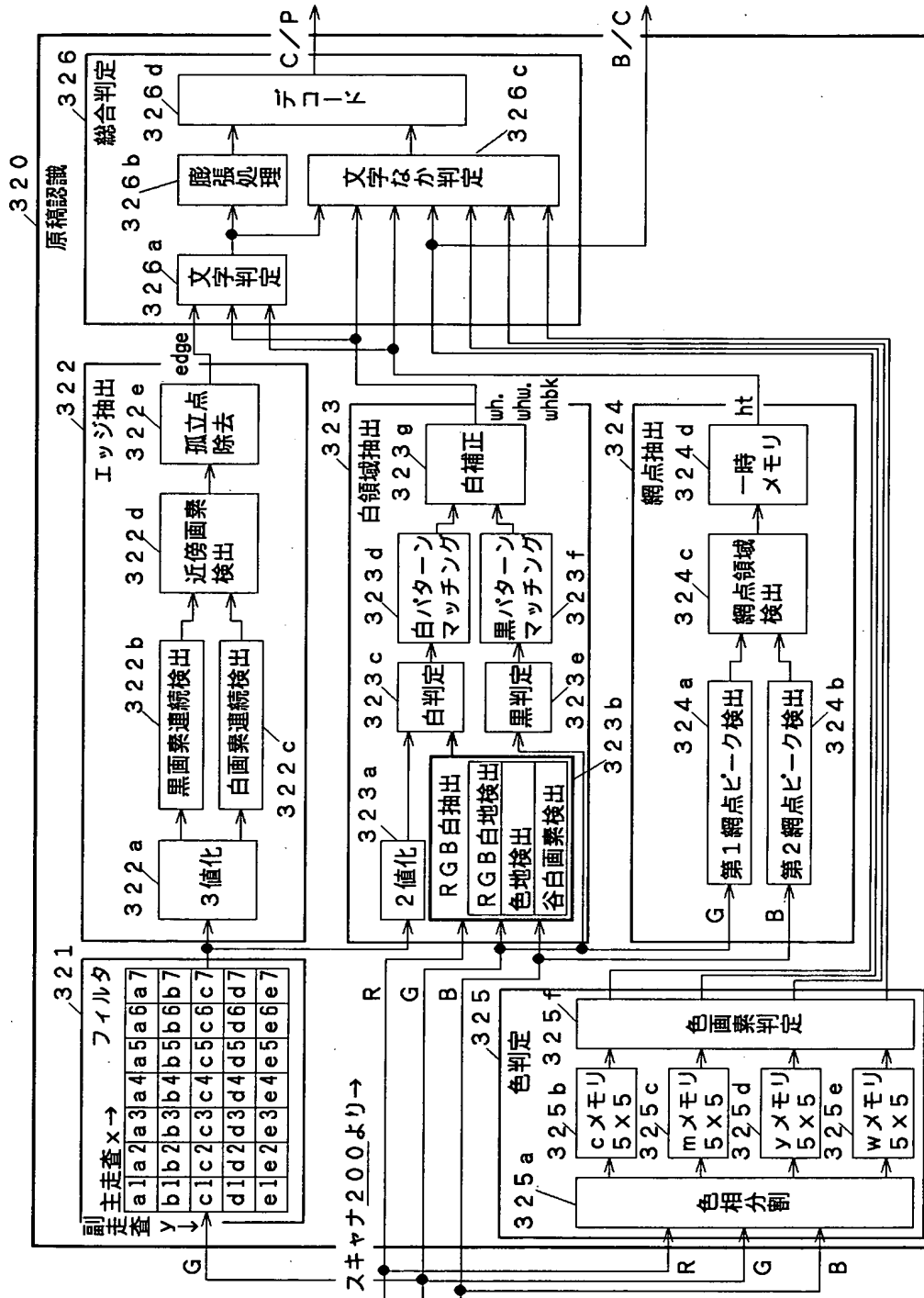
【図 2】



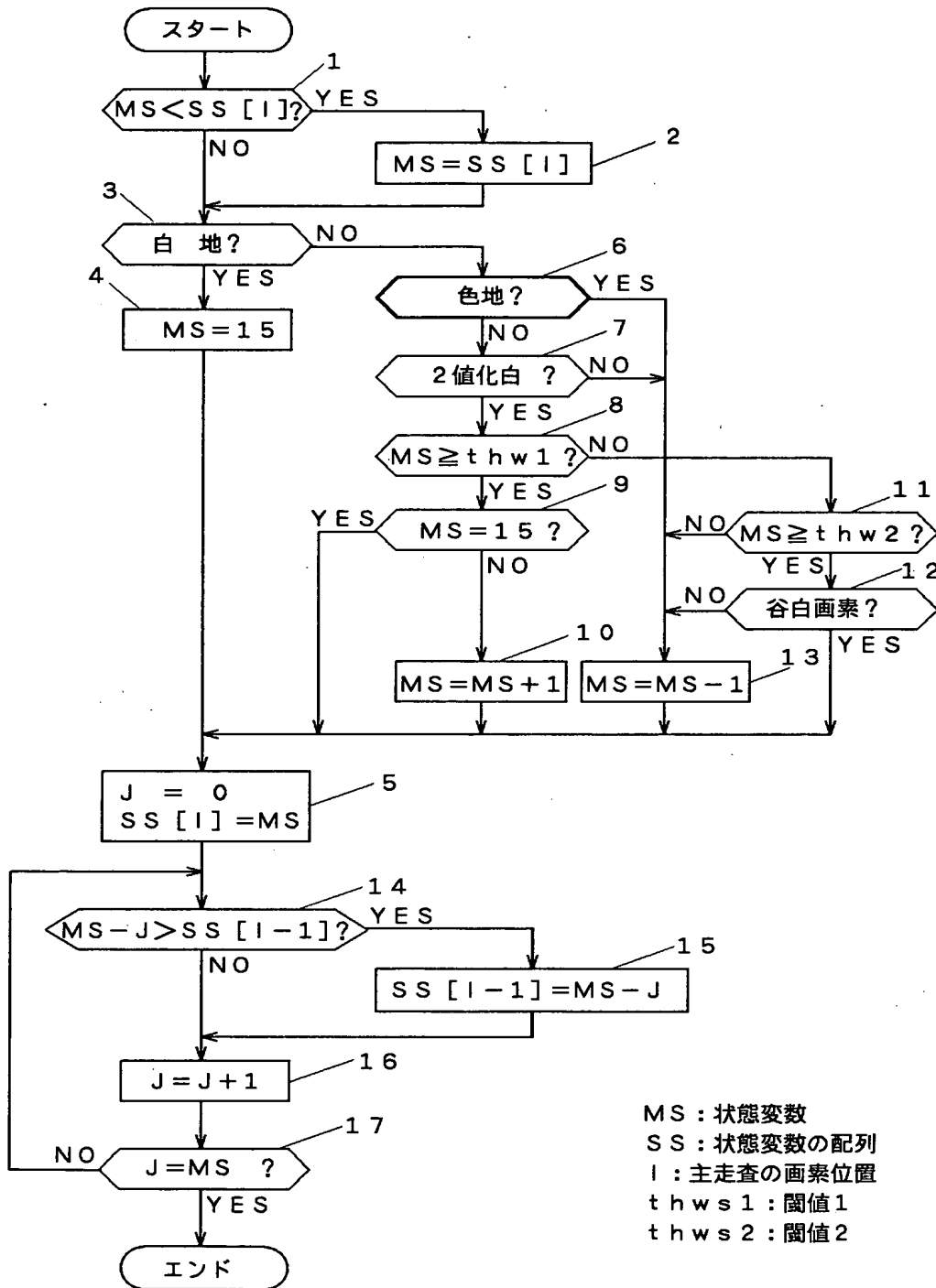
【図3】



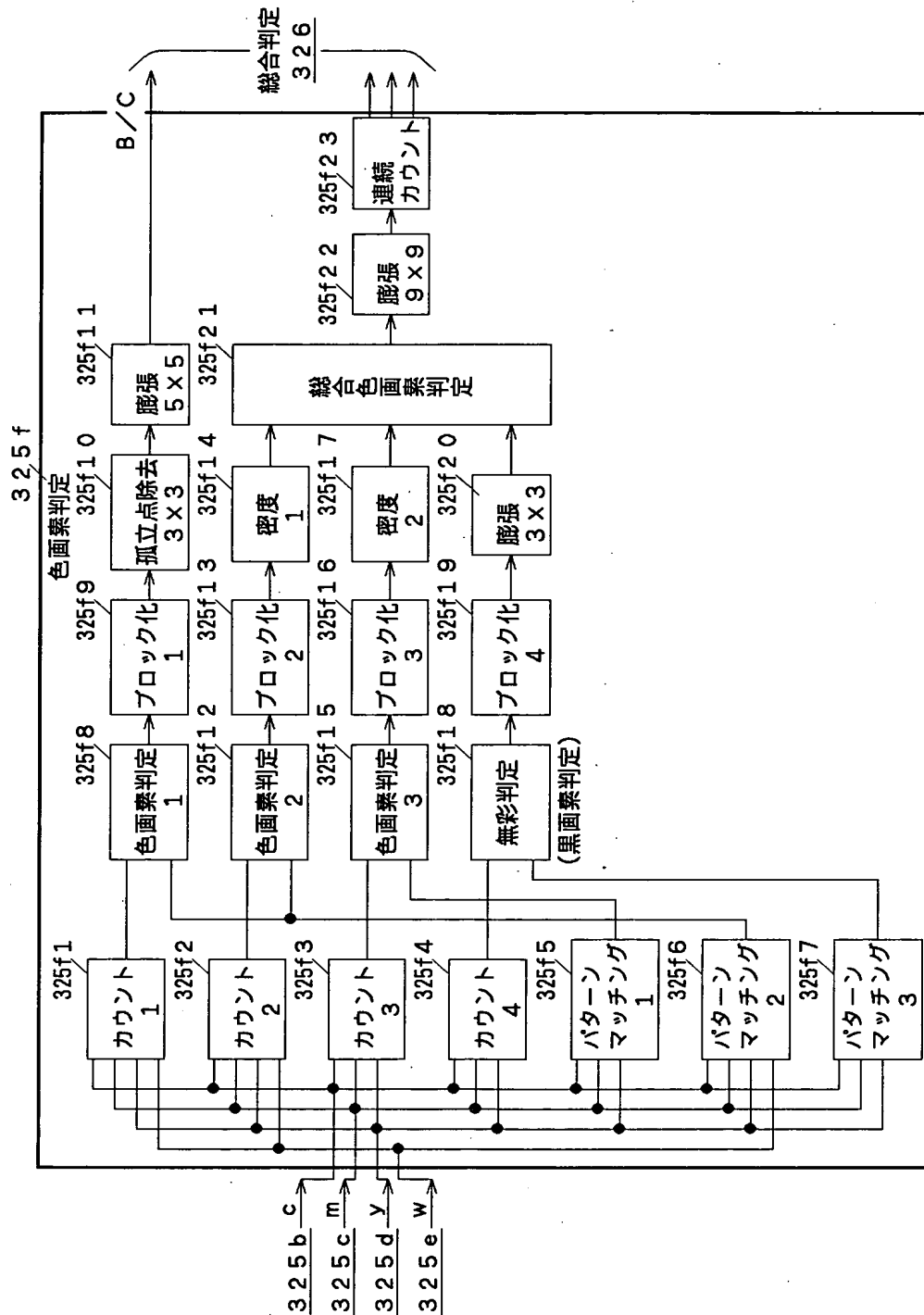
【図 4】



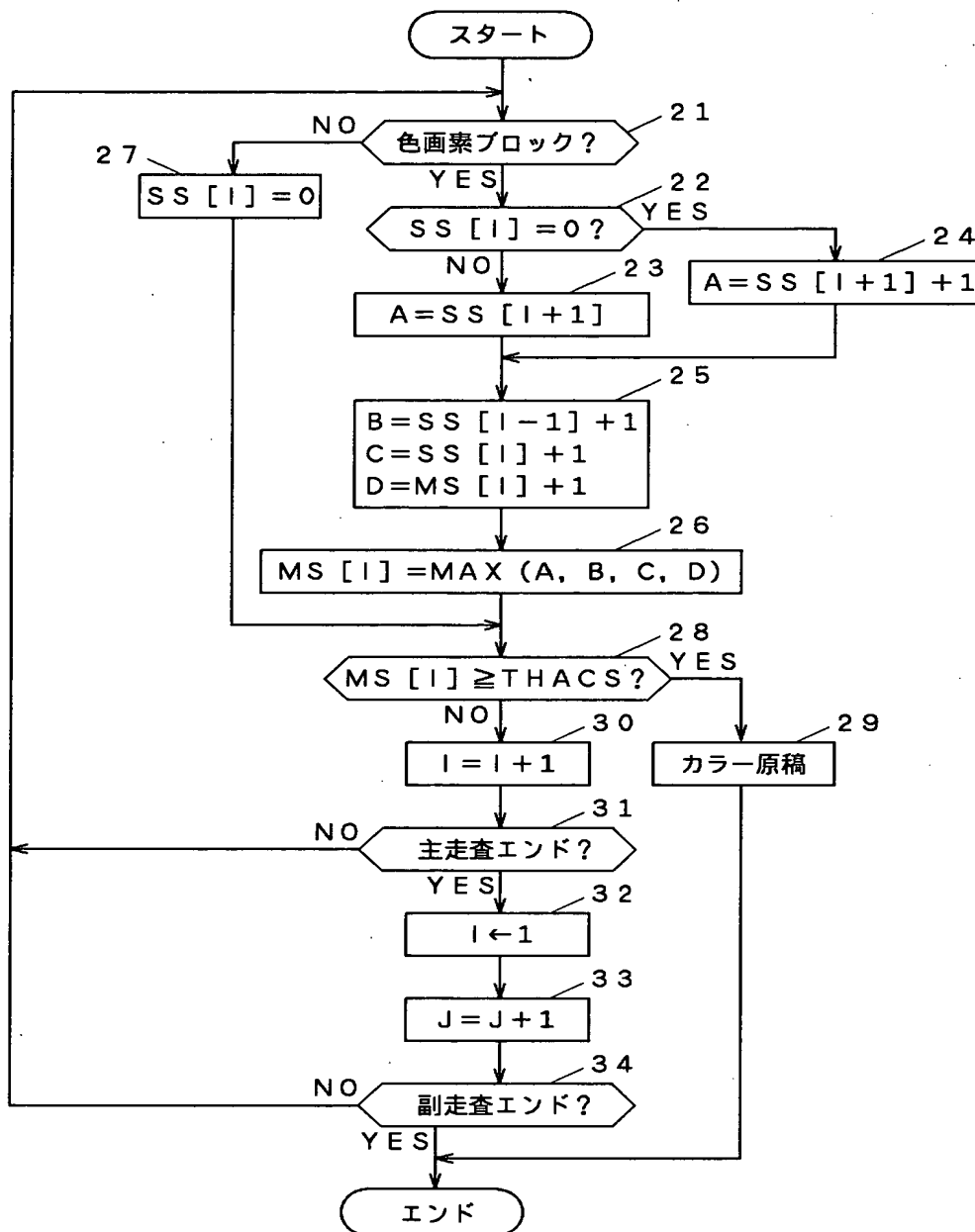
【図 5】



【図 6】

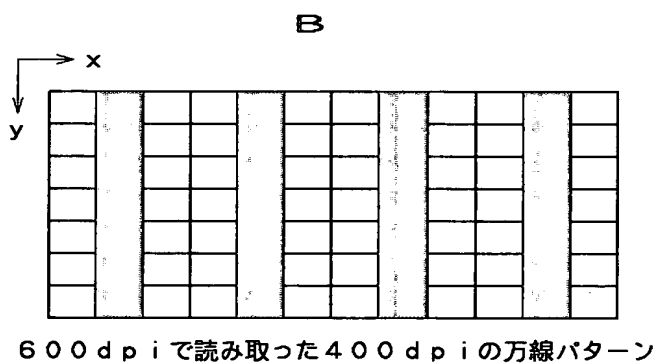
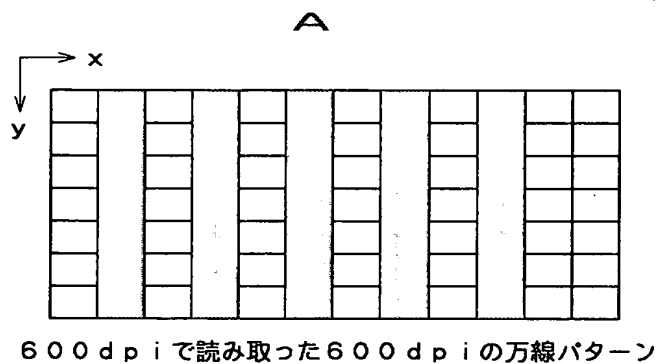


【図 7】

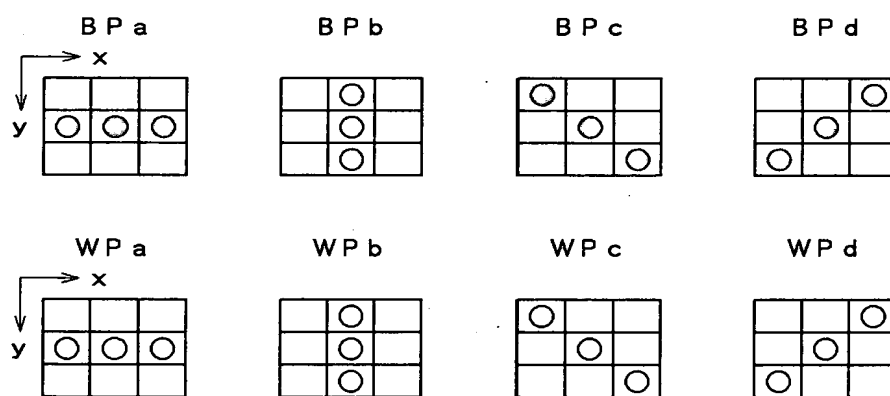


MS : 現在のラインの状態変数の配列
 SS : 1ライン前の状態変数の配列
 I : 主走査の画素位置
 THACS : 閾値

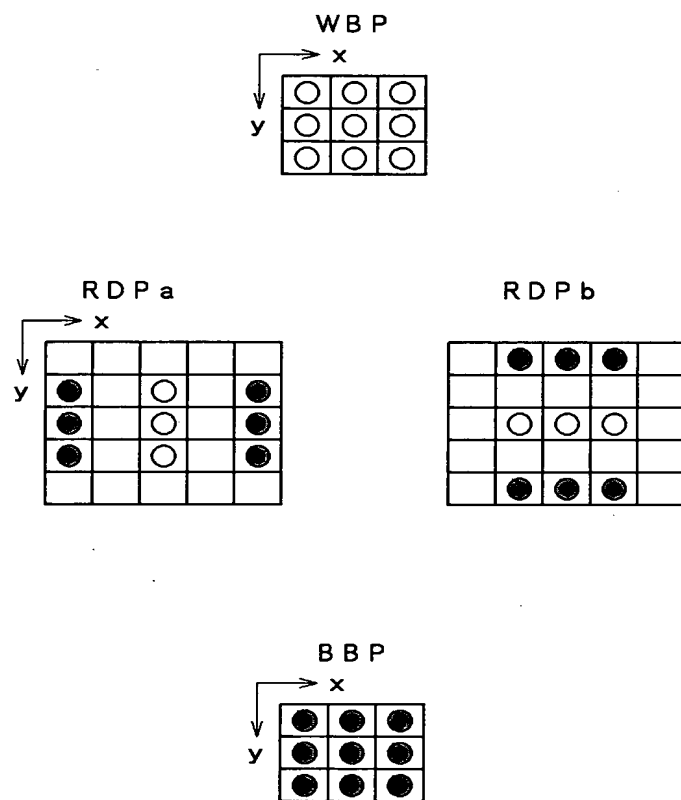
【図 8】



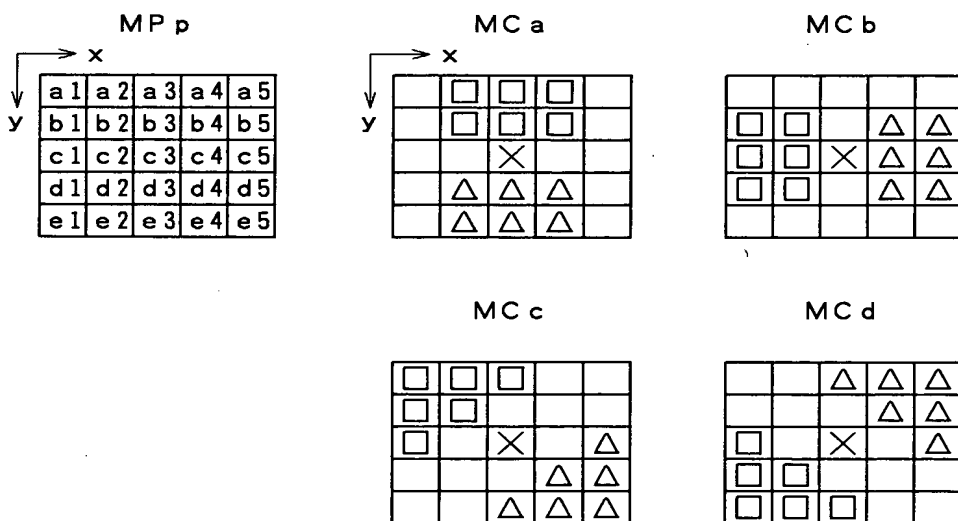
【図 9】



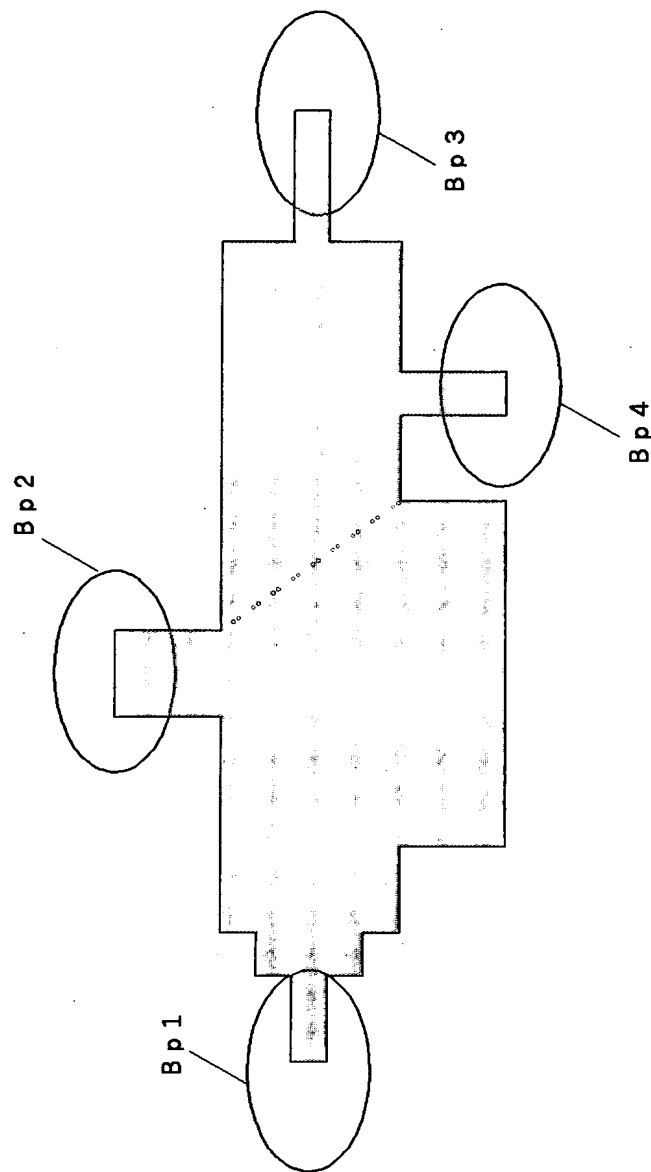
【図10】



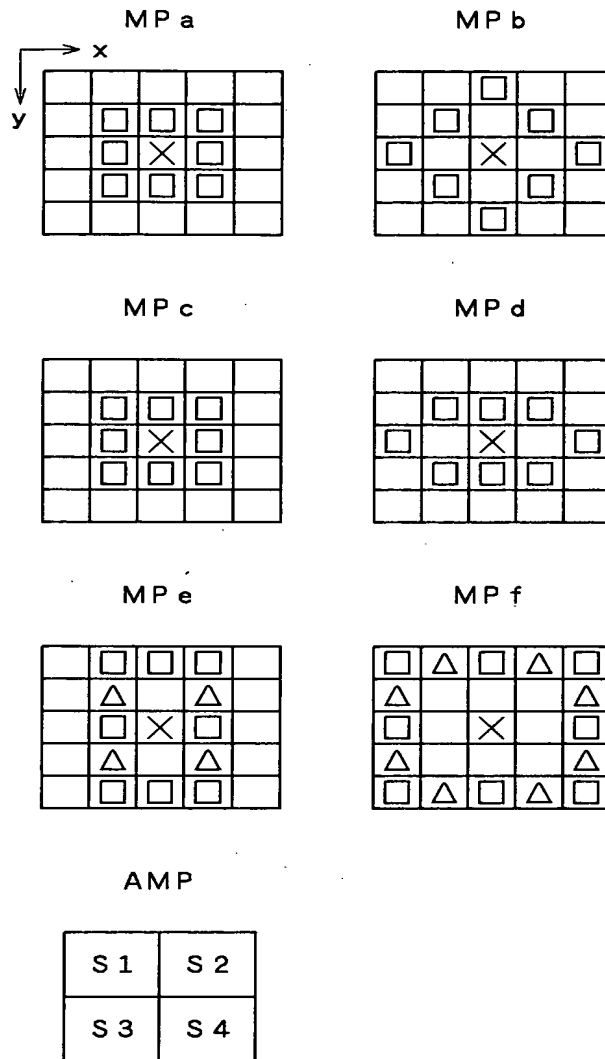
【図11】



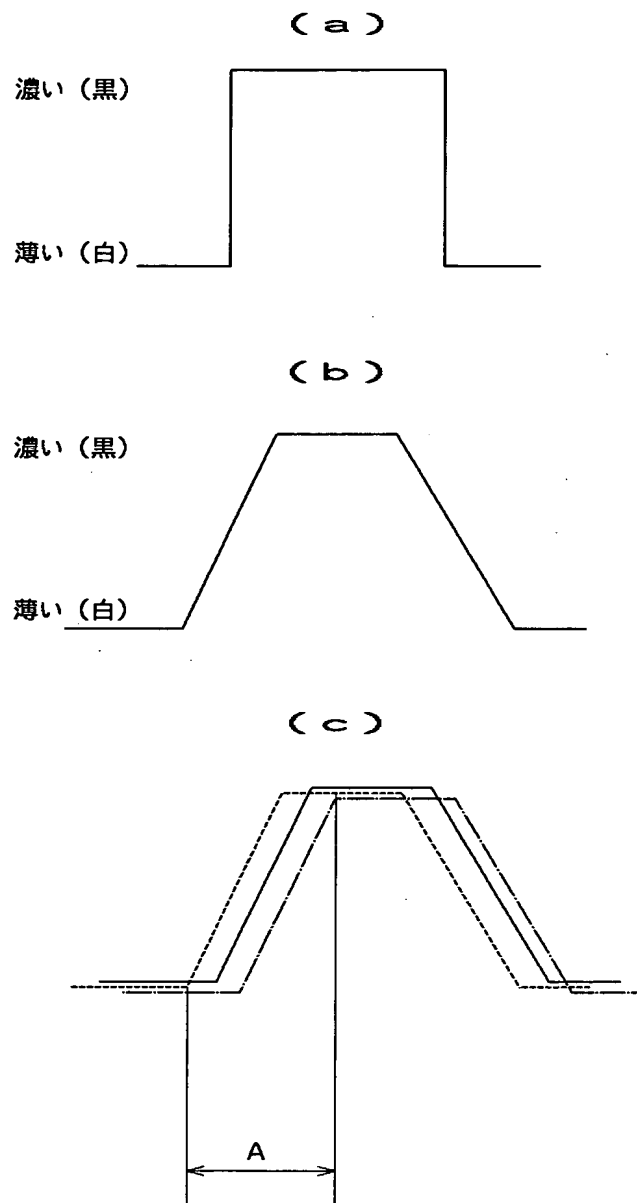
【図13】



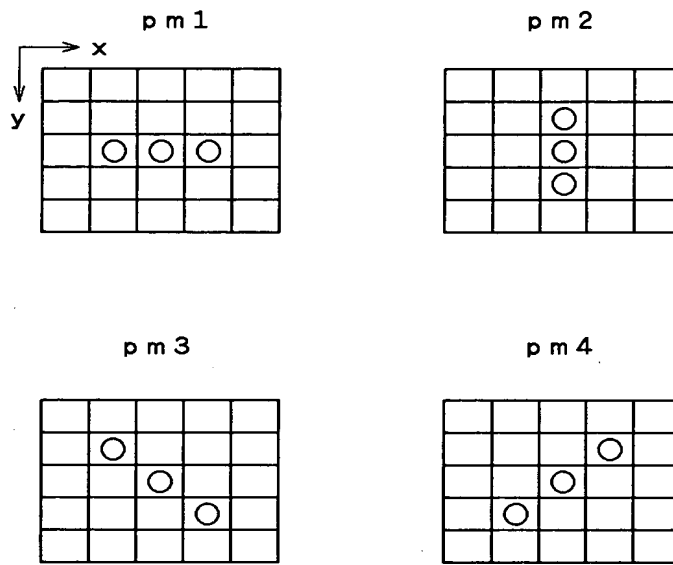
【図 1 4】



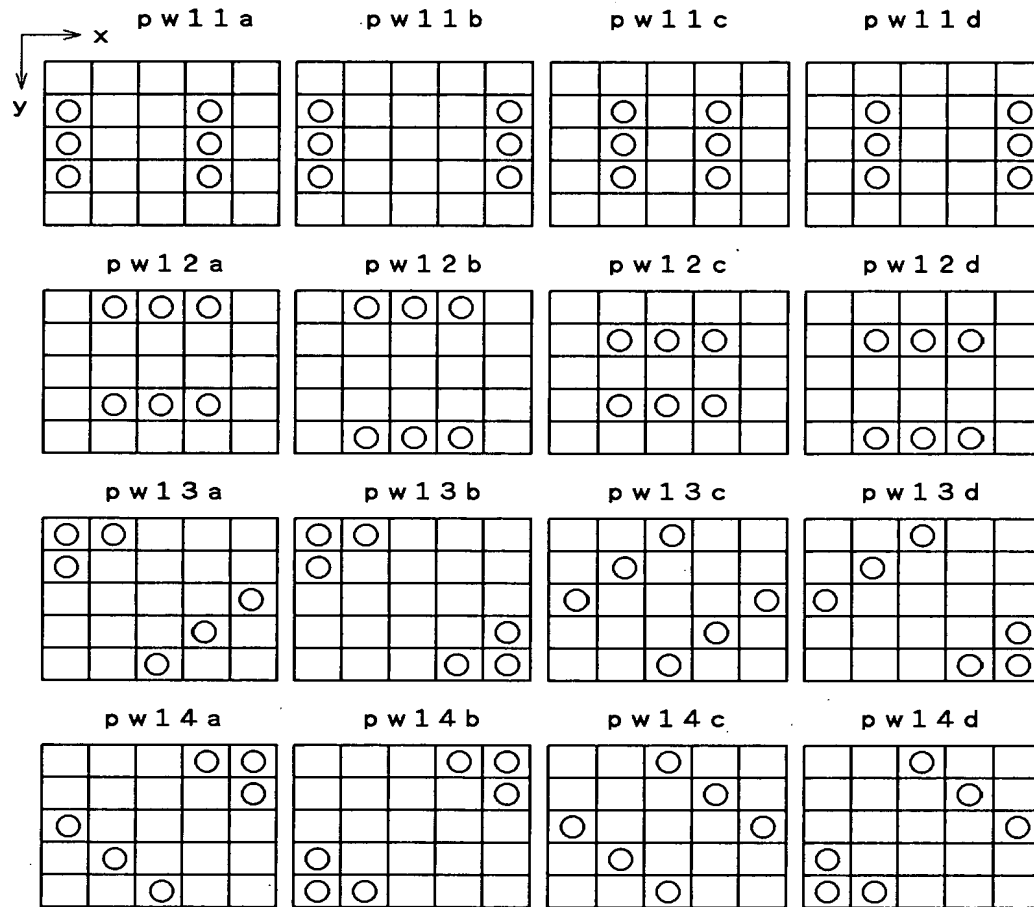
【図15】



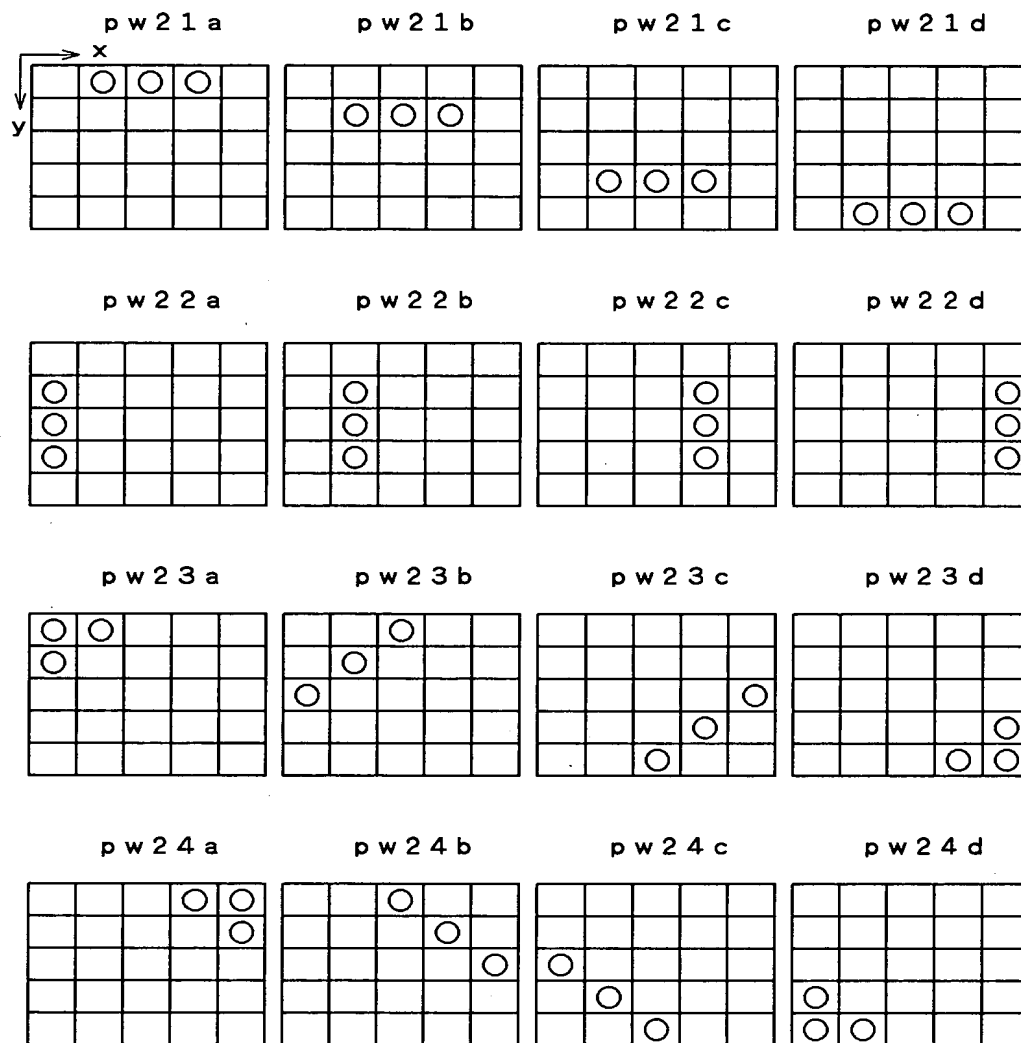
【図 1 6】



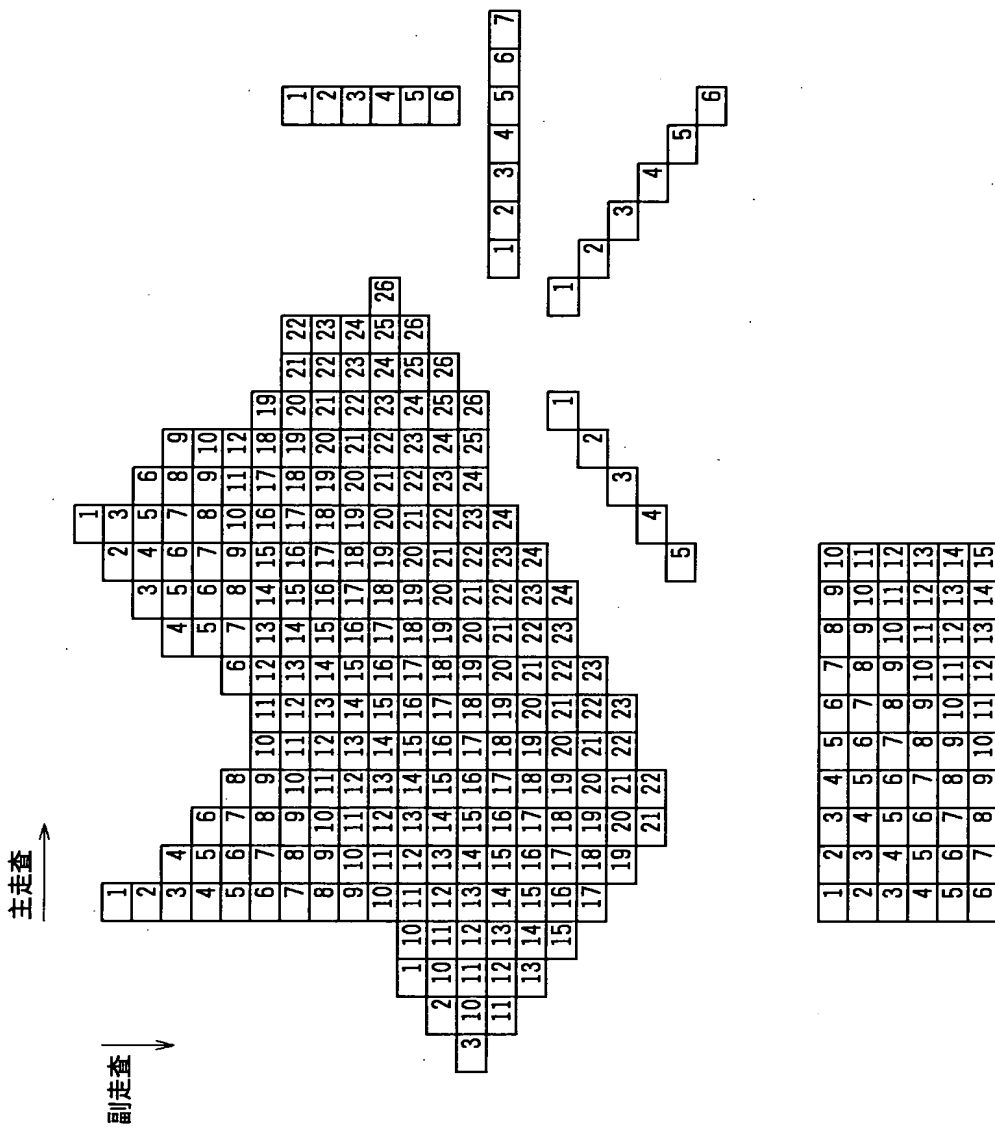
【図 17】



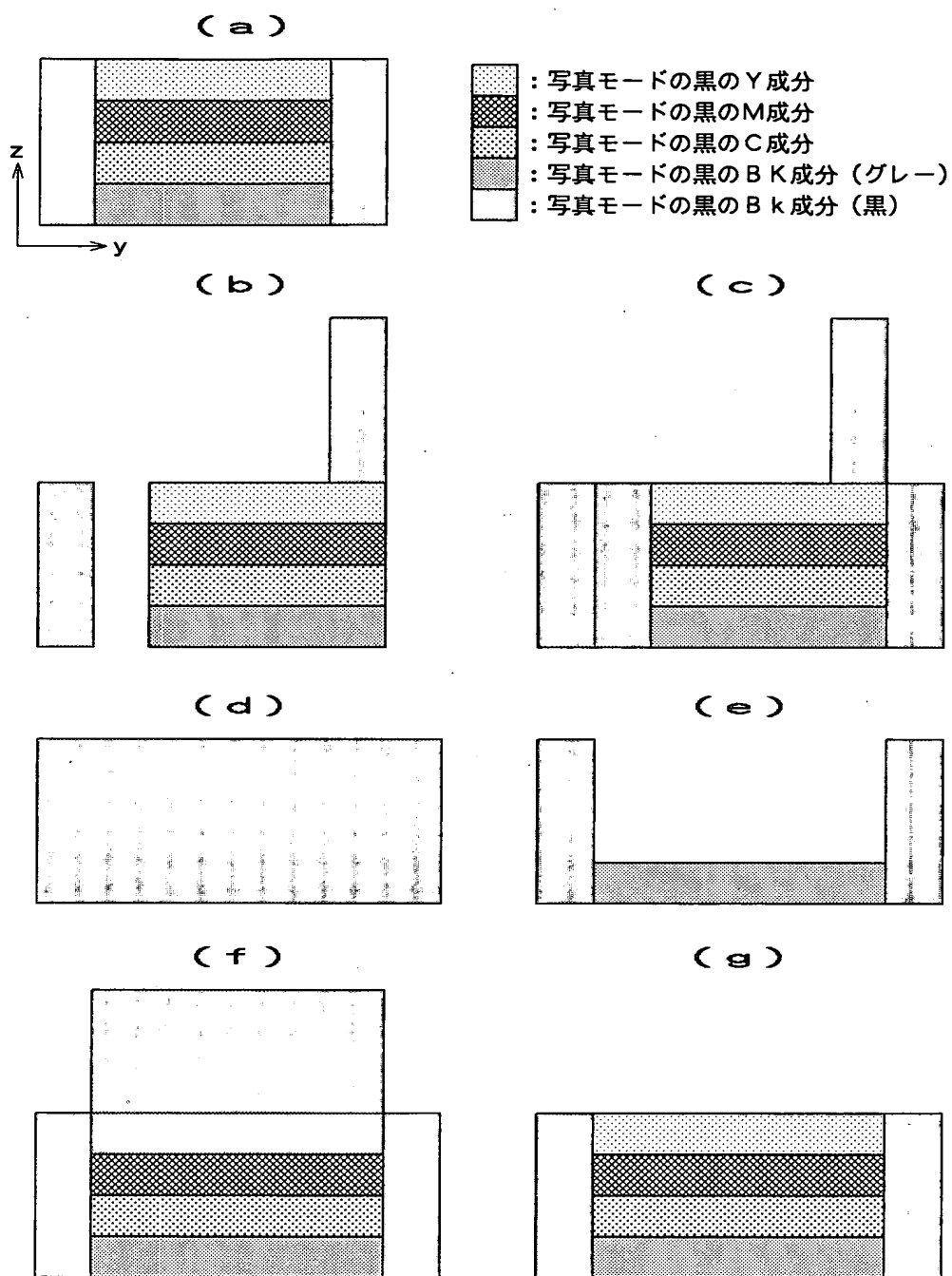
【図 18】



【図19】



【図 20】



【図21】

(a)

	x1	x2	x3	x4
y1				
y2	A21	A22	A23	A24

(b)

	x1	x2	x3	x4
y1				
y2				B24

(c)

	x1	x2	x3	x4
y1				
y2				C24

(d)

	x1	x2	x3	x4	
y1			Q13	Q14	Q15
y2			Q23	Q24	

注目画素

【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 文字およびその周りの再現画質を高くする。薄い色地上の文字エッジまわりを白領域と誤処理する可能性を低減する。

【解決手段】 白地／2値化白のとき白地情報MSを高レベルとし（図5の3, 4／7-10）、色地のとき白地情報MSを下げ（図5の6-13）、白地情報MSに基づいて白領域を検出する白領域検出手段323と、白領域と検出しない領域を非文字エッジ領域と検出する非文字エッジ判定手段326aと、を含む画像認識手段320；および、該検出に応じた、高画質にするための処理を画像データに施す手段330～390；を備える。色地検出手段323bが、注目画素（図11の×）の色成分画像データのレベル差が設定値 t_{hc} 以上であって、しかも、注目画素の両側の周辺画素△と□が共に閾値 t_{hwc} 以下または共に閾値を超えるときに、色地と検出する。

【選択図】 図4

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [000006747]

1. 変更年月日	1990年 8月24日
[変更理由]	新規登録
住 所	東京都大田区中馬込1丁目3番6号
氏 名	株式会社リコー